

*ZWOS/ T01 T04 98-121515/12 *DE 19632273-A1
Summary of methods for tracking dynamics of living or artificial body - defines use of
co=ordinate systems for identifying position or movement of body and means of transfer-
ring this data to other co=ordinate references

ZWOSTA II 96.08.09 96DE-1032273

P31 S02 S05 (98.02.12) G01D 21/02, A61B 5/103, 5/11, G01B 21/04, G06F
3/00, G01D 5/12, 5/54

The document presents a summary of methods and procedures for determining the
physical parameters governing the dynamics of individual elements of a human, animal or
artificial body which moves in all dimensions.

A number of new applications for these methods are noted including medicine,
spout, robotics, cyberspace, art, schools, training, etc. at the centre of which the concept
of intelligent geometric sensor systems (IGSS) is emphasised.

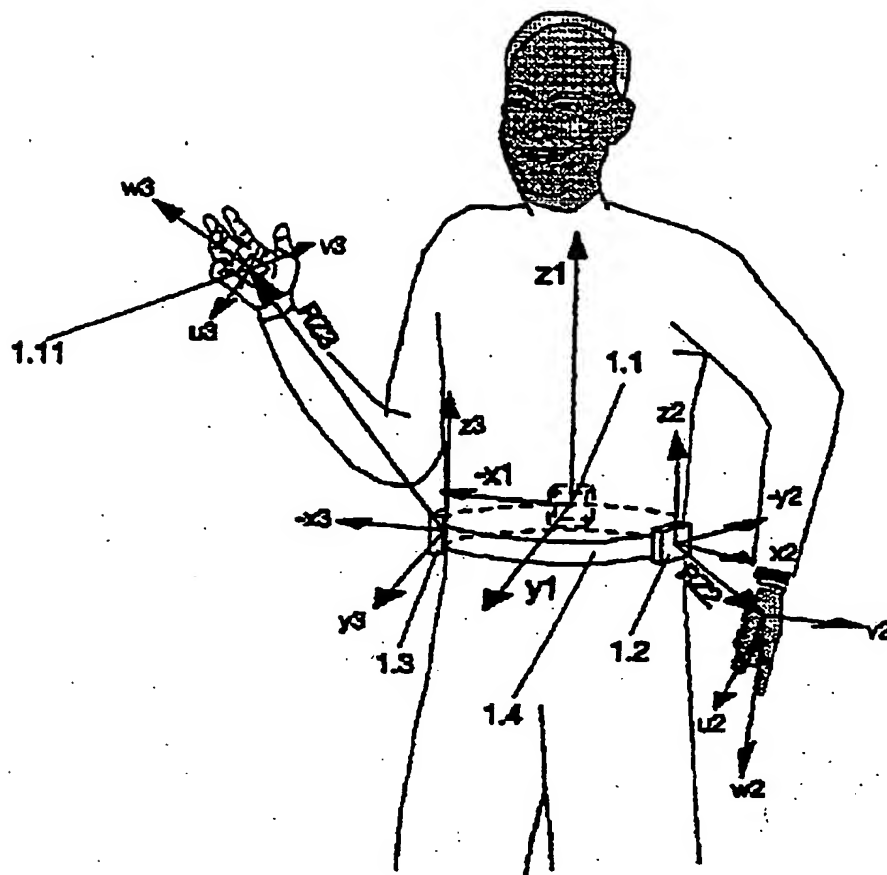
This concept is essentially concerned with the recording of movement/orientation
data indexed by a particular co-ordinate system and the transfer of this data without im-
pairment to other co-ordinate systems for generating a high resolution image of the body
or any selected part.

USE - I has application in all of fields mentioned as realistic measurement tool

ADVANTAGE - IGSS system makes use of latest technological advancements in
terms of sensing method, system software and processing hardware. (25pp Dwg.No.1/20)
N98-096591

T01-C02B1E T01-C02B1J T01-C10 T04-F T04-X

BEST AVAILABLE COPY





① BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 196 32 273 A 1**

⑥ Int. Cl.⁶:
G 01 D 21/02
G 01 D 5/12
G 01 B 21/04
G 01 D 5/54
A 61 B 5/103
A 61 B 5/11
G 06 F 3/00

⑲ Aktenzeichen: 196 32 273.1
⑳ Anmeldetag: 9. 8. 96
㉑ Offenlegungstag: 12. 2. 98

DE 196 32 273 A 1

⑦ Anmelder:
Zwosta, Helge, 86399 Bobingen, DE

⑧ Erfinder:
gleich Anmelder

⑤ Entgegenhaltungen:

DE	42 40 531 C1
DE	34 06 179 C1
GB	22 91 167 A
US	53 75 810
EP	07 09 665 A2
EP	05 39 264 A1
EP	05 31 664 A2
EP	02 40 023 A1
EP	02 11 984 A1
EP	00 04 888 A1
WO	94 01 042 A1

HEUSER, Gerd, KLEIN, Ralf, FÖHRER, Ulrich: Sensorik für die Unfallsimulation für Kinder-Dummies. In: ATZ Automobiltechnische Zeitschrift 95, 1993, 3, S.134-137;
BLUMENSTOCK, Klaus-Ulrich: Flankenschutz. In: mot, 4/1997, S.58-60;
UTERMÖHLE, Michael: Realität als Multiple Choice. In: IX 5/1995, S.68-83;
Prakla-Selsmos Information No.25, Prakla-Selsmos GmbH, Hannover, 1981;
JP 07-302158 A, In: Patent Abstracts of Japan;

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

⑤④ Körpersensorik

⑤⑦ Die Erfindung beschreibt eine Vielzahl von Verfahren zur Bestimmung der Geometriegrößen eines bewegungsfähigen Körpers. Ein solcher Körper kann menschlich, tierisch oder künstlich sein.

Eine Vielzahl von neuen Anwendungen ist auf die Bestimmung von solchen Geometriegrößen eines Körpers angewiesen: Medizin, Sport, Robotik, Cyberspace, Kunst, Schule, Ausbildung u. a.

Im Mittelpunkt der Erfindung steht das Konzept der "intelligenten Geometriesensoriksysteme".

Dieses Konzept umfaßt

- die Erfassung,
 - die Umrechnung auf ein Koordinatensystem,
 - die Transformation auf beliebige andere Koordinatensysteme und
 - den Datentransfer
- unterschiedlichster Arten körpereigener Geometriegrößen mittels verschiedenartiger Meßmethoden. Dieses Konzept ist somit in der Lage aus einer gewählten Anzahl von Meßstellen ein geometrisches Abbild eines bewegten Körpers oder ausgewählter Teile in hoher Detailauflösung zu erstellen.

DE 196 32 273 A 1

DE 196 32 273 A1

1

Beschreibung

Der Erfassung von Geometriegrößen beweglicher Körper nimmt einen wichtigen Platz bei einer Vielzahl neu entstandener Anwendungen ein. Solche Anwendungen reichen vom Sport bis zur Kunst. Nachfolgend sind einige Beispiele aufgeführt.

Sport

Für die Verbesserung von Leistungen ist es von Interesse die Bewegungsabläufe in Bezug, auf Position, Geschwindigkeit und Beschleunigung zu kennen. Dabei kann der gesamte Bewegungsapparat eines Sportlers, oder auch nur Teile davon von Interesse sein.

Robotik

Die Fernsteuerung von Robotern oder anderen künstlichen Maschinen welche in unzugänglichen Umgebungen (verseuchte Gebiete, Unterwasser, Weltall, Vakuumkammern die Körperaktionen eines Menschen umsetzen um bestimmte Aufgaben zu lösen. Das "Teaching" von Robotern durch die Aktionsvorgabe eines entsprechend ausgerüsteten menschlichen Lehrers ist eine weitere Anwendung. Ein Roboter stellt aber genauso einen Körper dar, dessen Geometriegrößen zu erfassen von Interesse sein kann.

Medizin

Die ferngesteuerte Chirurgie, auch minimalinvasive Eingriffe, sind hier Anwendungsgebiete. Das zweite Anwendungsgebiet betrifft die Bewegungskontrolle von Körperextremitäten, sowohl in der Rehabilitation als auch in der Physiotherapie von Behinderten.

Ausbildung, Schule

Auf diesem Gebiet, liegt der Einsatz von Körpergeometrie im Bereich von interaktivem Lernen in virtuellen Umgebungen. Die Ausbildung an einem virtuellen Motor, oder die Operation eines virtuellen Menschen seien hierzu Beispiele.

Cyberspace

Das derzeit moderne Schlagwort umfaßt alle Bereiche von interaktivem Umgang eines menschlichen Körpers mit einem Computersystem und setzt somit die Erfassung von Körpergeometriegrößen voraus.

Kunst, Spiele, Sport

In Kombination mit leistungsstarken Rechnern ist hier die Entstehung völlig neuer Formen zu erwarten: z. B. Ferntennis über Kontinente hinweg, Musik und Videoshow durch Körperbewegungen und jede Art von interaktiven Spielen.

Die ersten Entdeckungen auf dem Gebiet der Körpersensorik stammen von:

Grimes: US-Pat: 4,414,537 Digital data entry glove interface filed: 15. Sept 1981

Lanier: Europa-Pat. 0 211 984 B1 Computer data entry and manipulation apparatus filed 19.08.85

Zimmermann: US-Pat. 4,988,981 Computer data entry and manipulation apparatus and method filed: 28. Feb. 1989

2

Kuipers: US-Pat 4,017,858 Apparatus for generating a nutating electromagnetic field filed: Feb. 28.1975

Kuipers: US-Pat 3,983,474 Tracking and determining orientation of object using coordinate transformation means, system and process filed: 21. Feb. 1975

Raab: US-Pat. 4,054,881 Remote object locator filed: 26. Apr. 1976

Raab: US-Pat. 4,314,251 Remote object position and orientation locator filed: 30. Jul. 1979

10 Zwosta: DE-Pat. 34 22 737 C2 Elektronisches Körperinstrument Anmeldetag 19.6.84

Zwosta: US-Pat. 4,627,324 Method and instrument for generating acoustic and/or visual effects by human body actions filed: 17. Jun. 1985.

15 Die vorgenannten Erfindungen lassen zwei wesentliche Nachteile erkennen:

Erstens: Sie sind immer auf eine bestimmte Anwendung oder ein bestimmtes Körperteil beschränkt. Zweitens: sie liefern keine Koordinatenwerte, welche die Voraussetzung für geometrische Abbildungen sind.

20 Diese beiden Nachteile werden in vorliegender Patentschrift durch die Erfindung von INTELLIGENTEN GEOMETRIESENSORSYSTEMEN (künftig wegen der Wortlänge IGSS abgekürzt) ausgeräumt. Außerdem ist in den Nebenansprüchen ganze Reihe Erfassungsmethoden von körpereigenen Geometriegrößen angegeben. (Solche Geometriegrößen sind i.a. Wege, Abstände, Dicken, Winkel, Positionen, Orientierungen und deren zeitliche Ableitungen).

30

INTELLIGENTE GEOMETRIESENSORSYSTEME (IGSS) Teilkordinatensysteme

35 Die vorliegende Erfindung verwendet vielfach das Konzept intelligenter Geometriesensorsysteme zur Bestimmung von Geometriegrößen. Das Attribut "intelligent" bezieht sich hierbei auf die Verwendung von Datenverarbeitungsmitteln (i.a. Mikrocomputern), und deren Programmen. Ein IGSS ist ein abstraktes Gebilde, welches erst durch die jeweilige technische Anwendung seine konkrete Ausgestaltung erfährt. Die Beschreibung was ein solches IGSS ist, wird in Anspruch 1 gegeben und hier nochmals mit etwas anderen Worten erklärt.

45 Ein IGSS besteht aus einem Sensorikteil, einer Datenverarbeitung und einem Busanschluß. Der Datenverarbeitung kommt dabei die Aufgaben der Transformation der Meßdaten in anwendungsbezogene Daten, deren Transport, sowie die Kommunikation mit anderen Datenverarbeitungsstellen zu. Da die vorliegende Erfindung Geometriegrößen betrifft wird eine häufige Aufgabe der Datenverarbeitung die Umwandlung von elektrischen Meßwerten in geometrische Größen sein. (Es kann aber auch die Aufgabe bestehen die Meßwerte, direkt in Anwendungsgrößen zu transformieren). Das Konzept der IGSS ist auf jeden Fall für eine Vielzahl von Anwendungen geeignet welche letztlich nur von ihrer jeweiligen Meßwerterfassung und Software abhängen. Ein besonderer Vorteil des IGSS-Konzeptes ist die Bildung von Koordinatensystemen. (Dies ist eben eine spezielle Form von Meßwerterfassung und -transformation). Das Koordinatensystem jedes IGSS's kann selbst als Sensorikteil eines übergeordneten IGSS's ausgebildet sein und eröffnet damit die vielfältigsten geometrischen Bestimmungsmöglichkeiten. Durch Koordinatentransformation kann eine Geometriegröße auf unterschiedlichste Systeme bezogen werden. Darin liegt nun auch der besondere Wert bei der Geometriegröße

DE 196 32 273 A1

3

Benbestimmung komplexer Gelenksysteme wie sie beispielsweise durch den menschlichen Körper gegeben sind. Die Ausbildung von hierarchisch aufgebauten Teilkoordinatensystemen (z. B. 1tes Koordinatensystem "menschliche Hand", 2tes Koordinatensystem "Schulter", 3tes Koordinatensystem "Hüfte", Körperhauptkoordinatensystem "Rücken" und letztlich ein externes Koordinatensystem) ermöglicht die Erfassung von Geometriegrößen bezüglich jedes Teilkoordinatensystemes, aber wo nötig auch bezüglich jedes übergeordneten Koordinatensystemes. Neben der analytisch exakten Positions- und Orientierungsangabe von gewünschten Körperstellen entspricht dadurch auch deren Meßgenauigkeit vorteilhaft der jeweilige Anwendung. (Für feine Fingerbewegungen wird man sicher mit einem Teilkoordinatensystem "Hand" arbeiten, für tänzerische oder sportliche Körperbewegungen genügt eine Geometriegrößenbestimmung bezüglich des "Teilkoordinatensystemes" "Hüfte" oder gar "Rücken" bzw. eines externen Koordinatensystemes.) Durch das Konzept der Teilkoordinatensysteme können somit alle Körperteile erfaßt werden oder nur ausgewählte Körperteile, bezüglich des für die jeweilige Anwendung in Frage kommenden Koordinatensystemes. (Fingerbewegungen für einen Tastatursatz bei der PC-Eingabe benötigen kein externes Koordinatensystem, wohl aber Fingerbewegungen zur Steuerung eines Roboter-Greifers oder eines chirurgischen Eingriffes).

Zum Abschluß dieses Abschnittes wird darauf hingewiesen, daß IGSS und Teilkoordinatensysteme nicht identisch sein müssen. Ein IGSS kann bei geeigneter Sensorik und Software ein Koordinatensystem ausbilden, muß dies aber nicht. Es konnte ebenso gut einen einzigen Meßwert erfassen und mit einer Nulltransformation weiterleiten.

Fig. 1 zeigt einen Menschen an dessen Körper mehrere intelligente Geometriesensoriksysteme (nachfolgend IGSS genannt) entsprechend Anspruch 1 angebracht sind. Am stabilen Gürtel 1.4 sind die drei entsprechend indizierten Referenzkoordinatensysteme $x_1, y_1, z_1/x_2, y_2, z_2/x_3, y_3, z_3$, der drei Haupt-IGSS 1 (= Rücken), 2 (= Hüfte-Hand links), 3 (= Hüfte-Hand rechts) eingezeichnet. Alle drei Haupt-IGSS im Ausführungsbeispiel von Fig. 1 sind auf dem in Anspruch 3 beschriebenen Verfahren von körperbefestigten Felderzeugern und Felddetektoren aufgebaut. Zu IGSS 2 gehört dann noch das Sensorkoordinatensystem u_2, v_2, w_2 , der linken Hand und zu IGSS 3 das Sensorkoordinatensystem u_3, v_3, w_3 , der rechten Hand. Das Referenzkoordinatensystem x_1, y_1, z_1 von IGSS 1 ist für beide Hände zuständig, wenn sie sich im Ortungsschatten ihrer primären Referenzkoordinatensysteme befinden. Jedes der drei Referenzkoordinatensysteme $x_1, y_1, z_1/x_2, y_2, z_2/x_3, y_3, z_3$, ist selbst wieder Sensorkoordinatensystem bezüglich des externen Koordinatensystemes x_e, y_e, z_e , entsprechend Fig. 3. Aufgrund des stabilen Gürtels 1.4 an dem alle 3 Referenzkoordinatensysteme befestigt sind, ist ihre Position und Orientierung zueinander definiert, und es genügt jeweils eines als aktuelles Sensorkoordinatensystem bezüglich des externen Koordinatensystemes x_e, y_e, z_e , wie Fig. 3 zeigt. Die beiden anderen dienen diesbezüglich als Redundanz für den Fall der Körperabdeckung des Feldes.

Das technische Prinzip eines Referenzkoordinatensystemes welches auf dem in Anspruch 3 beschriebenen Verfahren von körperbefestigten Felderzeugern und Felddetektoren beruht zeigt Fig. 1a als Ausschnittsvergrößerung des Gürtelteiles 1.3 von IGSS 3. Die drei

4

orthogonalen Spulen 1.5, 1.6, 1.7, werden von geeigneten Erregerströmen durchflossen die in der Controllereinheit 1.8 gebildet werden und ein nutierendes Magnetfeld erzeugen, welches es nach dem Prinzip von US-Patent 4,017,858 (Apparatus for generating a nutating electromagnetic field/Inv. Kuipers) gestattet die Richtung eines Zeigers RZ3 anzugeben, der genau zum Ursprung des Sensorkoordinatensystemes u_3, v_3, w_3 , zeigt. Dieses Verfahren ermöglicht auch die Orientierungswinkel des Sensorkoordinatensystemes u_3, v_3, w_3 , aus den induzierten Spannungen der dort befindlichen Senserspulen 2.1, 2.2, 2.3 (siehe Fig. 2) zu ermitteln. Das Prinzip eines nutierenden Magnetfeldes ergibt zwar einen Richtungszeiger RZ aber keinen Abstandwert. Im Ausführungsbeispiel nach Fig. 1 wird der Abstand des Sensorkoordinatensystemes u_3, v_3, w_3 aus der Laufzeit eines Ultraschallsignales bestimmt, dessen Sender 1.9 im Ursprung des Referenzkoordinatensystemes x_3, y_3, z_3 sitzt (Fig. 1a) und dessen Empfänger 2.10 im Ursprung des Sensorkoordinatensystemes u_2, v_2, w_2 sitzt (siehe Fig. 2).

Anm.: Die Begriffe "Feld -oder Strahlungserzeuger" bzw. -detektor in Anspruch 3 wurden bewußt in dieser allgemeinen Form gewählt, weil sowohl magnetische, elektrische, elektromagnetische Gleich- und Wechselfelder als auch die Intensitätsverteilungen von Lichtstrahlungs- oder Schallabstrahlungsquellen zur Anwendung kommen können.

An dieser Stelle der Beschreibung läßt sich der abstrakte Begriff "intelligentes Geometriesensoriksystem" anschaulich erläutern. Die Intelligenz liegt in Hard- und Software der Controllereinheit 1.8.

Diese muß außer der Feldsteuerung auch die Laufzeitmessung des Ultraschallsignales und wie sich zeigen wird noch weitere Aufgaben durchführen. Vom Empfänger 2.10 (Fig. 2) erfolgt nun eine Rückmeldung zur Controllereinheit 1.8, wenn das Ultraschallsignal dort eingetroffen ist. (Der Startzeitpunkt des Ultraschallsignales wird von der Controllereinheit 1.8 der Controllereinheit 2.8 über das Bussystem 2.9 mitgeteilt). Nun wird auch erklärbar was unter einem IGSS zu verstehen ist. Die Gürtelunit 1.3 von Fig. 1a — bestehend aus Controllereinheit 1.8, Ortungseinheit 1.10 (= Referenzspulen, 1.5, 1.6, 1.7 und Ultraschallsender/empfänger 1.9) sowie ein Teil der Handeinheit 2.4 in Fig. 2 — nämlich die drei Senserspulen 2.1, 2.2, 2.3, der Ultraschallempfänger 2.10 und das Bussystem 2.9, welches auch kabellos sein kann — bilden zusammen das IGSS 3. (Hüfte-Hand rechts). Hier wird deutlich, daß ein IGSS keine auf einen genau umgrenzten Raumbereich bezogene Einheit im herkömmlichen Sinne, sondern eine abstrakte Funktionseinheit ist. Das IGSS 3 steht über das Bussystem 2.9 mit dem IGSS3/1 (Hand-Finger-rechts) in Datenkommunikation, dies ist die oben angedeutete weitere Aufgabe der Controllereinheit 1.8.

Nun ist es auch sinnvoll den abstrakten Begriff Geometriegröße nochmals zu erläutern.

Ein IGSS ist je nach technischer Ausführung in der Lage unterschiedlichste geometrische Größen zu erfassen, dies reicht von einer Gelenkknickung über einen einfachen Abstand bis zur kompletten räumlichen Beschreibung durch sechs und mehr Variable eines Körperteiles. Aus diesem Grunde wird in den Ansprüchen von "mindestens einer Geometriegröße" gesprochen. Ein IGSS kann sensorisch erfaßte Signale in geometrische Größen umwandeln muß es aber nicht wenn die Anwendung dies nicht erfordert, weshalb in den Ansprüchen oft von "den Geometriegrößen" zugehörigen

DE 196 32 273 A1

5

Signalen" gesprochen wird.

Ein IGSS kann an verschiedenen Körperstellen Geometrie-Größen erfassen (z. B. 5 Finger pro Hand) weshalb in den Ansprüchen auch von "mindestens einer Stelle eines Körpers" die Rede ist.

Fig. 2 stellt eine Ausschnittsvergrößerung der rechten Hand dar und dient der Erläuterung des im Ausführungsbeispiel dem IGSS-3 (Hüfte-Hand-rechts) untergeordneten IGSS-3/1 (Hand-Finger-rechts.) Das IGSS-3/1 (Hand-Finger-rechts) ist bewußt auf einem anderen Sensorprinzip als das IGSS-3 (Hüfte-Hand-rechts) aufgebaut um die vielfältigen Ausgestaltungsmöglichkeiten eines IGSS nochmals zu verdeutlichen. Das IGSS-3/1 (Hand-Finger-rechts) verwendet deshalb im Gegensatz zum IGSS-3 (Hüfte-Hand-rechts) Ultraschall zur Positionsbestimmung der Finger und ist somit gleichzeitig Illustration für Anspruch 4. Im Sinne der Erfindung wird nun aus dem Sensorkoordinatensystem des IGSS-3 (Hüfte-Hand-rechts) das Referenzkoordinatensystem des IGSS-3/1 (Hand-Finger-rechts) und damit entsteht eine hierarchische Ordnung der IGSS und der Koordinatensysteme wodurch eine Koordinatentransformation der Geometrie-Größen möglich wird. Auf der fest mit den Sensorspulen 2.1, 2.2, 2.3 verbundenen starren Platte 2.4 befinden sich in definierter räumlicher Beziehung die beiden Ultraschallsender 2.5 und 2.6, sowie der kombinierte Ultraschallsender/-empfänger 2.10. Aus den drei Abständen welche den Signallaufzeiten proportional sind, lassen sich für jede Fingerkuppe die Koordinaten im u_3, v_3, w_3 -System ermitteln, wenn jeder Finger einen Ultraschallempfänger 2.7 trägt, welcher den Zeitpunkt des Signaleintreffens zur Abstandsbeziehung an die Controllereinheit 2.8 "weiterleitet" (hier mittels Kabel). Die einzelnen Sender takten entweder so hochfrequent, daß die Fingermechanik dagegen träge ist, oder sie verwenden unterschiedliche Frequenzen zur Unterscheidung. Diese Unterscheidung muß natürlich durch die Software der Controllereinheit 2.8 erfolgen. In Fig. 2 sind der Übersicht wegen nur drei Strahlen zu einem Finger gezeichnet um die drei Abstände anzuzeigen. Je nach Aufwand der Controllereinheit 2.8 kann die Signalabfrage der Empfänger an den Fingerkuppen parallel oder gemultiplext erfolgen. Es ist noch darauf hinzuweisen, daß es im Falle einer räumlichen Erfassung der Fingerkuppen wohl nicht viel Sinn macht dort eine Orientierung zu definieren; insofern genügen die Ortskoordinaten jeder Fingerkuppe. Diese auf das Unterkoordinatensystem x_3, y_3, z_3 bezogenen Koordinaten können nun über den Bus 2.9 zum Hauptkoordinatensystem x_3, y_3, z_3 weitergeleitet werden und wenn anwendungsbedingt notwendig aufgrund der Positions- und Orientierungskenntnis des Unterkoordinatensystems x_3, y_3, z_3 (= Sensorkoordinatensystem im IGSS-3 (Hüfte-Hand-rechts)) auf das Hauptkoordinatensystem x_3, y_3, z_3 transformiert werden.

Fig. 3 dient der schon weiter oben begonnenen Erläuterung des Zusammenwirkens von körpereigenem und externem IGSS nach Anspruch 2. Das Sensorprinzip ist das gleiche wie in Fig. 1. Die zum IGSS-1 (Rücken) gehörige Gürtleinheit 1.1 ist aufgebaut wie in Fig. 1 nur wirkt für das externe Koordinatensystem x_e, y_e, z_e , Teil 1.9 von Fig. 1a jetzt als Ultraschallempfänger zur Abstandbestimmung zum externen Ultraschallsender 3.7. (Mit dem abgestrahlten Ultraschallsignal wird gleichzeitig ein Funkimpuls 3.6 ausgesandt, der die Laufzeitmessung der Gürtleinheit 1.1 startet.) Das von den Referenzspulen 3.1, 3.2, 3.3 des externen Koordinatensystems erzeugte nutierende Magnetfeld liefert den

6

Richtungszeiger RZe und die Orientierung der Achsen x_1, y_1, z_1 und entspricht in soweit auch dem Anspruch 18 einer externen Geometrie-Größenbestimmung. Damit ist das körpereigene Koordinatensystem x_1, y_1, z_1 , bezüglich des externen Koordinatensystems x_e, y_e, z_e bestimmt, und jegliche Koordinatentransformation von Körperstellen bezüglich x_1, y_1, z_1 auf das externe Koordinatensystem ist möglich. Zu dem Zwecke der Koordinatentransformationen müssen dann die auf das Koordinatensystem x_1, y_1, z_1 bezogenen Daten nur noch vorzugsweise drahtlos 3.5 zur externen Controllereinheit 3.4 transferiert werden. Die beschriebene Aufgabe kann auch von einer der beiden anderen Gürtleinheiten 1.2 oder 1.3 in Fig. 1 wahrgenommen werden, sobald Gürtleinheit 1.1 vom Körper verdeckt, oder ihre Datenübertragung unterbrochen ist.

Die Orientierungsbestimmung mittels eines das Gravitations- und das Erdmagnetfeld ausnutzenden Mehrfachsensoren wird heute standardmäßig in Datensichthelmen (head mounted displays = HMD) eingesetzt und wird deshalb nicht näher erläutert. Allerdings ist die Orientierungsbestimmung dort auf das Koordinatensystem, welches durch das Gravitations- und das Erdmagnetfeld definiert ist, beschränkt.

Die in Anspruch 5 beschriebene rechnerische Verknüpfung von Werten solcher Mehrfachsensoren für Gravitations- und Magnetfeld (künftig GRAMAG-Sensor abgekürzt) mit Gelenkgrößen ermöglicht sowohl die Positionsbestimmung beliebiger Stellen von Gelenkgliedern als auch deren Orientierungsbestimmung bezüglich frei gewählter Koordinatensysteme, sowohl körperfixierter als auch körperexterner Art.

Fig. 4 zeigt ein Gelenkglied 4.0 welches mit seinem kugelförmigen Lagerzapfen 4.1 in einem hier nicht gezeichneten Lager gelagert ist. An einem beliebigen Ort auf dem Gelenkglied ist der GRAMAG-Sensor 4.2 befestigt. Der GRAMAG-Sensor 4.2 ist so aufgebaut, daß er ein orthogonales Koordinatensystem mit den Achsen u, v, w ausbildet. Die Beziehung der GRAMAG Koordinatenachsen zum Relativvektor r_{gr} , der vom GRAMAG-Sensor zum Bewegungszentrum BZ1 zeigt ist durch die drei Winkel v, ζ, ω bestimmt. Die 9 Orientierungswinkel $-\cos(u,x), \cos(u,y), \cos(u,z), \cos(v,x), \cos(v,y), \cos(v,z), \cos(w,x), \cos(w,y), \cos(w,z)$, - der GRAMAG-Achsen u, v, w mit dem äußeren, durch die Gravitationsachse g ($= -z$) und die Erdmagnetfeldachse B_g ($= Y$) gegebenen Koordinatensystem werden vom GRAMAG-Sensor 4.2 aufgrund seiner Funktionsweise erfaßt. (Der Übersicht wegen sind in Fig. 4 nur die Winkel $\cos(w,x), \cos(w,y), \cos(w,z)$ der w -Achse gezeichnet.)

Der Relativvektor r_{gr} zeigt durch seine feste Winkelbeziehung (Winkel v, ζ, ω) zu den Achsen des GRAMAG-Sensors 4.2 in jeder Lage des Gelenkgliedes 4.0 vom GRAMAG-Sensor 4.2 auf das in seiner Position noch nicht bestimmte Bewegungszentrum BZ1 des Gelenkgliedes 4.0. Im Ausführungsbeispiel ist dieses Bewegungszentrum BZ1 die Mitte des Lagers 5.1 eines in Fig. 5 dargestellten Basiskörpers 5.0 in dem das Gelenkglied 4.0 aufgehängt ist. Damit ist aber die Position des GRAMAG-Sensors 4.2 bezüglich der Mitte des Lagers 5.1 = Bewegungszentrum BZ1 bestimmt, wenn man den - aus den 9 GRAMAG-42-Orientierungswinkeln und den konstanten Winkeln v, ζ, ω errechneten - aktuellen Vektor r_{gr} invertiert. ($-r_{gr}$ zeigt von BZ1 zum GRAMAG-Sensor 4.2). Allerdings erfolgt die Positionsangabe des GRAMAG-Sensors 4.2 noch bezüglich des Gravitations-Erdmagnetfeld-Koordinatensystems $[x, y$ ($= B_g$), z ($= -g$)].

Bringt man wie in Fig. 5 gezeigt in definierter räumlicher Position (Vektor r_B) zum Bewegungszentrum BZ1 des Gelenklagers 5.1 auf dem Basiskörper 5.0 einen weiteren GRAMAG-Sensor 5.2 an (vorzugsweise mit zum Basiskoordinatensystem $[x_B, y_B, z_B]$ deckungsgleichen Achsen) und bestimmt über diesen die Orientierungswinkel zwischen dem Gravitations-Erdmagnetfeld-Koordinatensystem $[x, y (= B_E), z (= -g)]$ und dem Basiskoordinatensystem $[r_B, y_B, z_B]$. (Der Übersicht wegen wurden nur die drei Winkel ρ, σ, τ , der maximal 9 Orientierungswinkel eingezeichnet), so kann die Orientierung des GRAMAG-Sensors 4.2 durch Koordinatentransformation auch bezüglich des Basiskoordinatensystemes $[x_B, y_B, z_B]$ angegeben werden. ¹⁾ Die Position (Vektor r) des GRAMAG-Sensors 4.2 erhält man wie in Fig. 5 dargestellt durch Addition des konstanten Vektors r_B zum Bewegungszentrum BZ1 und des aktuellen Relativvektors $(-r_{BR})$ nach entsprechender Koordinatentransformation bezüglich des Basiskoordinatensystem $[x_B, y_B, z_B]$. Es ist nun selbstverständlich, daß wegen der Starrheit des Gelenkgliedes 4.0, auch die Position jedes anderen Punktes auf dem Gelenkglied 4.0 — aus dessen einmal vermessener Relativlage — bezüglich des Bewegungszentrums BZ1 oder des Basiskoordinatensystemes (x_B, y_B, z_B) aus den GRAMAG Winkeln errechenbar ist. So kann man zum Beispiel die Position des Achsendpunktes E durch Vektoraddition $r_E = r_{RE} + (-r_{BR})$ erhalten.

Es ist bekannt, daß die 3-dimensionale Orientierungsdefinition weit mehr Formulierungsmöglichkeiten als die Positionsdefinition hat. Insofern kann die Orientierung des Gelenkgliedes 4.0 sowohl durch zwei auf das Basiskoordinatensystem $[x_B, y_B, z_B]$ transformierte Achsen (z. B. u und v) des GRAMAG-Sensors 4.2 erfolgen, als auch übersichtlicher durch die Angabe der in Fig. 4 eingezeichneten Vektoren r_E (kennzeichnet die Gelenkgliedachse) und r_{RE} (zeigt vom Achsendpunkt E zum GRAMAG-Sensor 4.2).

Es sei noch erwähnt, daß entsprechend Fig. 3 und Anspruch 14 das Basiskoordinatensystem $[x_B, y_B, z_B]$ nun noch bezüglich eines körperexternen Koordinatensystemes erfaßt werden und somit durch eine weitere Koordinatentransformation die Position des GRAMAG-Sensors 4.2 auf dieses körperexterne Koordinatensystem bezogen werden kann.

¹⁾ Orientierungstransformation der GRAMAG-Sensor 4.2-Achsen auf das Basiskoordinatensystem $[x_B, y_B, z_B]$ (Fig. 5).

Der Einfachheit wegen wird vorausgesetzt, daß der GRAMAG-Sensor 5.2 so angebracht ist, daß seine Achsen deckungsgleich mit den Basiskörperachsen x_B, y_B, z_B verlaufen.

Jede der GRAMAG-Sensor 4.2 Achsen u, v, w und jede der Basiskörperachsen x_B, y_B, z_B nimmt 3 Winkel mit dem Gravitationsvektor $-z (= -g)$, dem Erdmagnetfeldvektor $y (= B_E)$ und einem fiktiv-rechnerischen Vektor x (senkrecht zu $-z (= -g)$) und $y (= B_E)$ ein. Diese Achsen können als Richtungsvektoren (Länge 1) $z, B, u = (\cos(x, u), \cos(B_E, u), \cos(-g, u))$ für GRAMAG 4.2 und $x_B = (\cos(x, x_B), \cos(B_E, x_B), \cos(-g, x_B))$ für GRAMAG 5.2 beschrieben werden, deren Winkelgrößen ja durch Messung bekannt sind.

Dann besteht zwischen jeder GRAMAG-4.2 und jeder GRAMAG 5.2-Achse ein Winkel z. B. $\cos(x_B, u) = x_B \cdot u / |x_B| |u|$ (s. Bronstein/Semendjajew "Taschenbuch der Mathematik" S. 146 oder 230).

Diese Operation ist nun schrittweise mit jeder GRAMAG 4.2-Achse und für alle drei GRAMAG 5.2-Achsen

durchzuführen.

Analog gilt dies natürlich auch für die Winkel des aktuellen Relativvektors r_{BR} und der Basiskörperachsen x_B, y_B, z_B .

5 Während Fig. 4 und 5 in sehr starkem Maße der Erläuterung von Anspruch 5 dienen, zeigt Fig. 6 ein einfaches praxisnahes Armsystem mit 2 Gelenken unterschiedlicher Freiheitsgrade.

Jedes der Gelenkglieder 6.1 und 6.2 trägt auf seiner Oberfläche einen GRAMAG-Sensor 6.3 und 6.4 Position und Orientierung von GRAMAG-Sensor 6.3 sind bezüglich des Lagermittelpunktes BZ1, der Längsachse L1-L1 des Gelenkgliedes 6.1, und der Drehachse D-D des Drehlagers 6.5 ausgemessen. Position und Orientierung von GRAMAG-Sensor 6.4 sind bezüglich des Lagermittelpunktes BZ2, (= Schnittpunkt von Gliederlängsachse L2-L2 und Drehachse D-D), der Längsachse L2-L2 des Gelenkgliedes 6.2 und der Drehachse D-D des Drehlagers 6.5 ausgemessen. Damit sind zwei Relativvektoren r_{BR1} und r_{BR2} bezüglich der GRAMAG-Koordinatensysteme $u1, v1, w1$ und $u2, v2, w2$ definiert.

Aufgrund der von GRAMAG-Sensor 6.3 gelieferten Achswinkelwerte und des Relativvektors r_{BR1} kann zu jeder Stellung des Gelenkgliedes 6.1 ein Vektor rg_1 errechnet werden, der vom Lagermittelpunkt BZ1 zum Lagermittelpunkt BZ2 zeigt und die Position von BZ2 definiert. Gleichzeitig definiert dieser Vektor rg_1 natürlich auch die Achslage L1-L1 des Gelenkgliedes 6.1 im Raum. Die aktuelle Position des Lagermittelpunktes BZ2 (= Vektor r_{B2}) bezüglich des zum Basiskörper 6.0 gehörigen Basiskoordinatensystemes $[x_B, y_B, z_B]$ erhält man aus der Addition des aktuellen Vektors rg_1 und des konstanten Vektors r_{B1} welcher vom Basiskoordinatensystem $[x_B, y_B, z_B]$ zum Mittelpunkt BZ1 des Kugelgelenklagers 6.6 zeigt und bekannt ist.

Die Achse D-D definiert die Drehorientierung beider Gelenkglieder und ist wegen der Starrheit der Teile durch die konstruktive Ausführung des Drehlagers als Drehachsvektor rd zu ermitteln. Mit den beschriebenen Größen ist die Lage und Orientierung von Gelenkglied 6.1 vollständig erfaßt.

Von Gelenkglied 6.2 interessiert im Ausführungsbeispiel von Fig. 6 die Orientierung seiner Achse L2-L2 und die Position seines Endpunktes E2 im Raum. Beide Größen werden aus den gemessenen Achswinkelwerten des GRAMAG-Sensors 6.4 durch rechnerische Umformung in der selben Weise wie für Gelenkglied 6.1 erhalten. Der Unterschied besteht nur in der nun von Gelenkglied 6.1 abhängigen Lage des Lagermittelpunktes BZ2.

50 Zur den Passagen

"... — und wenn nötig der Beschleunigung ..." und "fallweise der Bewegungsmöglichkeiten eines Gelenkgliedes", in Anspruch 5 ist folgendes anzumerken:

Der bezüglich des Gravitationsvektors g richtungserfassende Teil des GRAMAG-Sensors besteht aus Massen und deren unterschiedlicher Kraftwirkung auf Auflager bei Winkelverdrehung bezüglich der Senkrechten. Schnelle Bewegungen führen nun zu zusätzlichen Massekräften in diesen Auflagern. Diese Massekräfte sind aber von der Bewegungsgeometrie abhängig und können damit bei bekannter Bewegungsgeometrie kompensiert werden, wenn an geeigneter Stelle (Basiskörper oder Gelenkglieder) weitere GRAMAG-Sensoren in eindeutig definierter räumlicher Beziehung angebracht und deren Meßwerte entsprechend in die Auswertung einbezogen werden. Da es sich i. A. um Drehgelenke handelt, werden die zusätzlichen Massekräfte durch Zentripetalbeschleunigungen hervorgerufen und

sind somit abstandsproportional, wodurch das Kompensationskonzept dargelegt ist. Dies gilt auch für Anspruch 15.

Die Erfassung des Winkels den zwei Gelenkglieder miteinander einschließen gehört zum Stand der Technik und wird in der Hauptsache mittels in die Gelenklager, eingebauter oder angeflanschter Drehgeber analoger, digitaler oder inkrementaler Art gelöst.

Anspruch 6 beschreibt die Kombination von Verfahren der Ansprüche 3, 4, 5 mit Sensoriken, welche die die Knickung von Gelenken erfassen. Die Erfassung der Gelenkknickung ist dabei nur ein Teilaspekt bei der Gewinnung von Geometriegrößen. Der bewußt eingeführte Begriff der Gelenkknickung, verdeutlicht außerdem den über die Winkelerfassung erweiterten Ausführungsbereich der Sensorik. Die Knickung eines Gelenkes kann z. B. auch mittels des Relativweges eines über dem Gelenklager angebrachten biegeelastischen Bandes (siehe in Anspruch 7, 8, 9, 10) erfaßt werden. Weitere Methoden zur Erfassung der Gelenkknickung stammen aus dem Bereich von Datenhandschuhen. Nachfolgend wird für jede Kombination in Anspruch 6 ein Ausführungsbeispiel gegeben.

Es soll nochmals daraufhingewiesen werden, daß auch "zugeordnete Signale" unter Anspruch 6 fallen und somit die geometrischen Größen nicht bei jeder Anwendung benötigt werden. Es sind durchaus Anwendungen vorstellbar, welche die Sensoriksignale ohne Umwandlung in geometrische Größen verwerten. Der einfachen Darstellung und Beschreibung wegen werden in den nachfolgenden Fig. 7 und 8 zweidimensionale Ausführungsbeispiele gewählt.

Fig. 7 zeigt die Kombination eines nutierendem Magnetfeldes entsprechend Anspruch 3 mit der Gelenkknickung. Auf einem Basiskörper 7.0 sind in definiertem Abstand A vom Gelenklager 7.1 die beiden orthogonalen Felderzeugerspulen 7.2 und 7.3 angebracht. Diese erlauben aufgrund des oben beschriebenen Verfahrens des nutierenden Magnetfeldes, zusammen mit den auf dem Gelenkglied 7.6 befestigten Felddetektorspulen 7.4 und 7.5 und geeigneter Auswertemittel die Bestimmung des Winkels Φ eines zu den Felddetektorspulen weisenden Richtungszeigers RZ. Die zu erfassende Geometriegröße ist in diesem Beispiel die Position der Felddetektorspulen. Die Position ist eindeutig bestimmbar, wenn man bei konstantem Abstand A, außer dem Winkel Φ noch den Winkel α der Gelenkknickung in bekannter Weise erfaßt. Die Kenntnis des Felddetektorortes auf dem Gelenkglied 7.2 ist nicht nötig.

Das in Fig. 8 dargestellte Ausführungsbeispiel kombiniert die Abstandsmessung mittels Ultraschall (entsprechend Anspruch 4) mit der Gelenkknickung. Auch hier wird als Geometriegröße die Position eines Gelenkgliedpunktes ermittelt. Die erfassende Position des auf dem Gelenkglied 8.1 befestigten Ultraschallempfängers 8.2 wird aus dem Abstand R zum Ultraschallsender 8.3, dem Gelenkwinkel α und dem konstanten Abstand A von Ultraschallsender 8.3 und Gelenklager 8.4 bestimmt. Die Abstandsbestimmung von R erfolgt wie üblich über die Signallaufzeit. Auch hier ist die Kenntnis des Ultraschallempfängerortes auf dem Gelenkglied 8.1 ist nicht nötig. Die Positionsbestimmung in den beiden Ausführungsbeispielen in Fig. 7 und 8 kann natürlich auch in Koordinaten erfolgen. Für das dritte Kombinationsbeispiel — einen GRAMAG-Sensor entsprechend Anspruch 5 mit einer Gelenkknickung wird auf Fig. 6 verwiesen. Bei Kenntnis der Länge von Gelenkglied 6.2 und wegen der Beschränkung auf eine ebene Drehung

(Normalebene zum aktuellen Drehachsvektor r_D) kann aus der Erfassung des Gelenkwinkels α in Kombination mit den bei Fig. 6 beschriebenen Geometriegrößen des Gelenkgliedes 6.1 die räumliche Position des Endpunktes E von Gelenkglied 6.2 ermittelt werden.

Fig. 9 zeigt ein Ausführungsbeispiel nach Anspruch 7. Über die Körperoberfläche eines Fingergelenkes 9.1 ist indirekt auf einem Handschuh 9.5 das Loslager 9.4 angebracht, indem sich das biegeelastische längenkonstante Teil 9.2 bewegen kann. Das Teil 9.2 ist im Ausführungsbeispiel ein teilweise durchsichtiges, dünnes Bändchen, welches am Festlager 9.3 festgemacht ist. ("Festlager" bedeutet hierbei die Funktion und nicht die Ausführung. D.h. das Teil 9.2 kann ebenso direkt auf dem Handschuh befestigt sein). Die geometrische Änderung zwischen Fest 9.3 und Loslager 9.4 (hier Knicken des Fingergelenkes) bewirkt die durch den Doppelpfeil von Fig. 9.a (Draufsicht) symbolisierte Relativverschiebung des Teiles 9.2 im Loslager 9.4. Das Meßverfahren zur Ermittlung der Relativverschiebung besteht aus einer Lichtquelle 9.6 im — Loslager 9.4 über — und einem photoempfindlichen Empfänger 9.7 — im Loslager 9.4 unter dem teilweise durchsichtigen Teil 9.2 — angeordnet. Das in Loslager 9.2 bewegliche Ende von Teil 9.2 ist nun wie in der Draufsicht (Fig. 9.a) zu erkennen mit einer lichtundurchlässigen Dreiecksfläche versehen. Dadurch bestimmt die Eindringtiefe — also die Relativverschiebung — des Teiles 9.2 die Menge des zum photoempfindlichen Empfängers 9.7 gelangenden Lichtes.

Fig. 10 zeigt ein Ausführungsbeispiel nach Anspruch 8. Auf der Oberfläche eines Handschuhs 10.5 ist an zwei Stellen 10.3 und 10.4 eines Fingergelenkes 10.1 ein dehnbare Sensormittel 10.2 befestigt. Dieses dehnbare Sensormittel besteht aus einer dünnen, durchscheinenden Gummifolie, welche im Bereich des optischen Meßaufnehmers gezielt mit nichtdehnbaren undurchsichtigen Teilen belegt ist. Fig. 10.a zeigt hierzu ein Streifenmuster 10.8 im ungedehnten Zustand, d. h. wenn der Finger wie in Fig. 10 dargestellt, gestreckt ist. Das dehnbare Sensormittel 10.2 ist zwischen einem Lichtemitter 10.6 und einem photoempfindlichen Empfänger 10.7 hindurchgeführt. Bei Fingerknickung (Fig. 10.b) erfährt das dehnbare Sensormittel 10.2 eine Dehnung, welche einen größeren Abstand der lichtdurchlässigen Streifen (Fig. 10.c) bewirkt und somit die zum photoempfindlichen Empfänger 10.7 gelangende Lichtmenge steuert.

Fig. 11 zeigt ein Ausführungsbeispiel nach Anspruch 9. Auf der Oberfläche eines Handschuhs 11.6 sind im Bereich des Fingergelenkes 11.1 ein Magnet 11.2 und ein Magnetfeldsensor 11.3 befestigt. Ein solcher Magnetfeldsensor kann magnetoresistiver Art oder auch ein Hallsensor sein. Die Knickung des Fingergelenkes verändert die Feldstärke des vom Magnetfeldsensor 11.3 detektierten Feldes (Fig. 11.a). Besonderer Vorteil dieser Ausführung ist, daß sie auch im "Innenbereich" von Knickungen anwendbar ist, wie die Positionen 11.4 und 11.5 auf der Unterseite des Fingers verdeutlichen.

In Fig. 12 ist ein Ausführungsbeispiel nach Anspruch 10 dargestellt. Auf der Oberfläche eines Handschuhs 12.5 ist an den beiden Gelenkorten 12.3 und 12.4 ein schlauchförmiges Verbindungsmittel 12.2 befestigt. Im Schlauchinneren befindet sich ein Magnetfeldsensor 12.6 der bei gestreckten Finger den Abstand a_0 zu außen angebrachten Magneten 12.7 einnimmt. Bei Fingerknickung (Fig. 12.a) verformt sich das schlauchförmige Verbindungsmittel 12.2 derart, daß sich der Abstand zwischen Sensor 12.6 und Magnet auf a_k verringert, und eine entsprechende Signaländerung bewirkt.

DE 196 32 273 A1

11

Fig. 13 zeigt ein Ausführungsbeispiel entsprechend Anspruch 11. Über dem Gelenk 13.1 sind auf einem Handschuh 13.5 die beiden Lager 13.3 und 13.4 angebracht. Lager 13.4 ist als Loslager für das biegeelastische Verbindungsteil 13.2 ausgeführt. Der Abstand zwischen dem Verbindungsteil 13.2 und der Oberfläche des Gelenkes wird hier mittels eines Ultraschallreflexensors 13.6 ermittelt und ist von der Knickung abhängig wie der Vergleich von Fig. 13 und 13a verdeutlicht.

Fig. 14 zeigt ein Ausführungsbeispiel des Anspruches 12. Es handelt sich dabei um die Kombination von Feldgrößen (Anspruch 3) und Abstand (Anspruch 4). Am Basiskörper 14.9 ist ein aus drei orthogonalen Spulen gebildeter Felderzeuger 14.1 angebracht. Dieser Felderzeuger ist zusammen mit dem am Gelenkarm 14.3 befestigten Felddetektor 14.2 und einer Datenverarbeitung in der Lage einen Richtungszeiger (3 Winkel) RZ bezüglich eines durch den Felderzeuger definierten Koordinatensystemes zu bestimmen. Der Richtungszeiger RZ zeigt dabei zum Befestigungsort des Felddetektors 14.2 auf dem Gelenkarm 14. Die Position des aus ebenfalls drei orthogonalen Spulen aufgebauten Felddetektors 14.2 ist in diesem Fall die gewünschte Geometriegröße. Felderzeuger 14.1 und Felddetektor 14.3 funktionieren dabei nach dem Prinzip des nutierenden Feldes entsprechend US-Patent 4,054,881. Um die zur Positionsbestimmung noch fehlende Größe zur erhalten, ist am Basiskörper 14.0 noch ein Ultraschallsender 14.5 im Ursprung des Koordinatensystemes von Felderzeugers 14.1 platziert. Zusammen mit einem im Schnittpunkt der Felddetektorspulen 14.2 platzierten Ultraschallempfängers 14.4 wird so der zur Positionsbestimmung noch fehlende Abstand R erhalten. Die Abstandsmessung mit Ultraschall erfolgt nach einer der früher beschriebenen Standardmethoden.

Fig. 15 zeigt ein Kombinationsbeispiel für Anspruch 13. Dort ist das Verfahren von Felderzeuger und Felddetektor mit einer GRAMAG-Sensorik entsprechend zur Positionsbestimmung eines Ortes auf dem Gelenkarm 15.1 kombiniert. Der Felderzeuger 15.2 auf dem Basiskörper 15.0, liefert aufgrund seines nutierenden Feldes zusammen mit dem am Bestimmungsort auf dem Gelenkarm 15.1 befestigten Felddetektors 15.3 eine Richtungsgerade RG1. Die zweite — durch den Mittelpunkt MG des Gelenklagers 15.5 gehende — Richtungsgerade RG2 liefert der ebenfalls auf dem Gelenkarm 15.1 angebrachte GRAMAG-Sensor 15.4 (siehe hierzu Beschreibung zu Anspruch 5). Aus der Kenntnis des konstanten Vektors r_0 der vom Felderzeuger 15.2 zum Gelenklager 15.5 zeigt, läßt sich dann die gewünschte Position bestimmen. Neben der Position eines Gelenkarmortes ist mit den ermittelten Geometriegrößen auch die Orientierung des Gelenkarmes 15.1 bestimmbar. Im Sinne von Anspruch 13 wird in dem soeben geschilderten Ausführungsbeispiel eine körperbezogene Feldgröße (Richtung RG1) mit einer dem Gravitationsfeld und dem externen Erdmagnetfeld zugeordneten Größe (Richtung RG2 durch GRAMAG-Sensor) und der Gelenkgröße (Lagerposition r_0) zur Bestimmung der Geometriegrößen "Position des Felddetektors 15.3" und "Richtung der Gelenkarmachse" kombiniert.

Fig. 16 zeigt eine weitere Ausgestaltung des Anspruches 13. Aufgrund der durch die Art des Gelenklagers 16.5 (hier Kugelgelenk) festgelegten Bewegungsmöglichkeit des Gelenkarmes 16.4 und des bekannten Abstandes R_S des auf dem Gelenkarm 16.4 zu bestimmenden Ortes S zur Gelenklagermitte GM genügt neben

12

dem Felddetektor 16.3 bereits ein Lotsensor 16.6 um die Position zu bestimmen. Bei Kenntnis der Bewegungsmöglichkeit und der Position des Gelenklagers wird also eine Richtungsangabe zum Erdmagnetfeld nicht benötigt.

Der mit dem Lotsensor 16.6 ermittelte Winkel α zur Senkrechten (= Richtung zum Gravitationsvektor $-g$) definiert als einzig möglichen geometrischen Ort des Gelenkarmes 16.4 einen Kegel mit Spitze im Gelenkmittelpunkt GM. Bei Kenntnis des Abstandes R_S des gewählten Ortes S vom Gelenkmittelpunkt GM ist dessen Position dann auf einem eindeutig bestimmten Kreis zu finden. Die zweite nötige Positionsgröße liefert dann der von Felderzeuger 16.2 und Felddetektor 16.3 (mittels eines nutierenden Feldes) ermittelte Richtungszeiger RZ. Die dritte nötige Größe ist wieder der konstante Vektor r_0 vom Felderzeuger 16.2 zum Mittelpunkt GM des Gelenklagers 16.5.

Im Sinne von Anspruch 13 wird in dem genannten Ausführungsbeispiel die körperbezogene Feldgröße (Richtung RZ) mit den Gelenkgrößen R_S (= Abstand Gelenkmittelpunkt GM/Felddetektor 16.3), Position des Gelenklagers r_0 und "Kugelgelenk" sowie der dem Gravitationsfeld zugeordneten Meßgröße "Winkel α zur Senkrechten" zur Bestimmung der Geometriegröße "Position des Felddetektors 16.3" kombiniert.

Fig. 17 zeigt ein einfaches Ausführungsbeispiel von Anspruch 14. Die zu ermittelnde Geometriegröße ist die Position eines auf dem Gelenkarm 17.1 befestigten Ultraschallempfängers 17.4. (= signalempfängendes, abstanddetektierendes Mittel). Hierfür werden die beiden Abstände r_{s1} und r_{s2} zwischen den Ultraschallsendern 17.2 und 17.3 und dem Ultraschallempfänger 17.4 mit den Gelenkgrößen r_0 = Lagerort, r_E (Abstand des Ultraschallempfängers 17.4) und "Kugelgelenk" kombiniert. Die Position des Ultraschallempfängers 17.4 ist der Schnittpunkt dreier Kugeln (r_{s1} , r_{s2} , r_E) deren Mittelpunkte im x, y, z -System, welches sich am Basiskörper 17.0 orientiert, gegeben sind. Zu den Ausführungsbeispielen die Ansprüche 12, 13, 14 betreffend ist noch gemeinsam zu bemerken, daß sie natürlich auch auf mehrere aneinanderghängte Gelenke anwendbar sind, und somit z. B. die Geometriegrößen einer ganzen Hand erfassen können.

Die in Anspruch 16 beschriebenen Geometriegrößen können unterschiedlichster Art sein, je nachdem mit welchem Verfahren sie ermittelt wurden.

Beispiele hierfür sind: Die relative Positionsbestimmung, welche aus einer Magnetfeldmessung (Anspruch 3) nach dem US-Patent 4,054,881 (Raab) ermittelt wurde; Abstandswerte aus einer Schallsignallaufzeitmessung (Anspruch 2), Knickwinkel von Fingergliedern; (Anspruch 11); Winkel zwischen einem Gelenkarm und dem Gravitationsvektor (Anspruch 5) usw. Um die Geometrie eines Körpers oder seiner Teile in einheitlicher Form zu beschreiben ist das Konzept von Koordinatensystemen eine vorteilhafte und überschaubare Methode. Weiterer Vorteil eines Koordinatensystemkonzeptes ist jedoch, daß es die Möglichkeit bietet Geometriegrößenwerte von einem in ein anderes Koordinatensystem zu transformieren. Deshalb ist es vorteilhaft die Geometriegrößenwerte in Koordinatenwerte umzuwandeln. Der Umwandlungsalgorithmus richtet sich ganz nach der Art der ermittelten Geometriegröße. Wurden beispielsweise als Geometriegrößen die Knickwinkel von Fingergliedern 18.1, 18.2, 18.3 in Fig. 18 erfaßt, und sind deren Längen bekannt, so kann die Position der Finger-

DE 196 32 273 A1

13

spitze 18.4 bezüglich eines definierten Punktes 18.12 (= Koordinatenursprung) auf dem Handrücken 18.8 in Koordinatenwerten berechnet werden. Voraussetzung ist hierbei noch die Definition der Koordinatenachsen, bezüglich ihrer Umgebung und untereinander. In Fig. 18 ist ein Koordinatensystem auf dem Handrücken definiert, welches in der Verlängerung der Achse 18.5 des ersten Mittelfingergliedes 18.1 im Anstand a vom ersten Mittelfingergelenk 18.6 seinen Ursprung hat. Die y-Achse liegt parallel zur Achse 18.5 des Mittelfingergliedes, 18.1, die x-Achse ist senkrecht zur y-Achse, die z-Achse steht senkrecht auf der x,y-Ebene welche durch eine auf dem Handrücken liegende Fläche 18.7 definiert ist. Sinnvollerweise wird man eine kleine reale Fläche auf dem Handrücken anbringen um von "außen" die Lage des Koordinatensystemes beobachten zu können. In praktischer Ausführung wird diese Koordinatenfläche durch einen Teil des Gehäuses 18.9 einer Meßeinrichtung und Datenverarbeitung gebildet. Neben der Positionsangabe einer Körperstelle kann auch ihre Orientierung von Interesse sein. Beispiel hierfür in Fig. 18 ist der Richtungspfeil R, welcher in Achsrichtung des letzten Fingergliedes 18.3 weist. Um die Orientierung eines Körpers im Raum zu definieren gibt es eine Vielzahl von Möglichkeiten. Der Richtungspfeil R kann z. B. durch seine drei Richtungskosinus (λ , Φ , Θ) bezüglich der Koordinatenachsen angegeben werden. Wobei in diesem Spezialfall nicht alle Orientierungsmöglichkeiten über welche ein Körper im allgemeinen verfügt benötigt werden, da die Fingergelenke keine Drehung um die Gliedachse zulassen. Bekanntermaßen gibt es eine ganze Reihe von Möglichkeiten Koordinatensysteme zu bilden: orthogonale Koordinatensysteme, schiefwinklige Koordinatensysteme, Polarkoordinatensysteme, Zylinderkoordinatensysteme. Jedes der genannten Koordinatensysteme benutzt andere Winkeldefinitionen welche ja die Voraussetzung einer Orientierungsangabe sind. Es ist aber auch denkbar neue Winkeldefinitionen einzuführen, wenn sie nur die Orientierung eindeutig festlegen. Die letzten Ausführungen waren die Erläuterung für den in Anspruch 18 eingeführten Begriff des Orientierungskonzeptes, welches eben dann notwendig ist, wenn auch die Orientierung einer Körperstelle beschrieben werden soll.

Die Knicksensoren 18.10 liefern Signale welche mittels der Datenverarbeitung 18.11 und des dort gespeicherten Umwandlungsalgorithmus in Koordinatenwerte bezüglich des Koordinatensystemes des auf dem Handrücken 18.8 befestigten Gehäuses umgerechnet werden kann. Der Umrechnungsalgorithmus ist für jedes Verfahren unterschiedlich. Für das Beispiel in Fig. 18 soll er nachfolgend skizziert werden:

Die feste räumliche Lage zwischen dem Koordinatenursprung und dem ersten Gelenk GZ1 des Zeigefingers wird durch den konstanten Vektor r_{z0} bestimmt. Um das Gelenk GZ1 ist der Vektor r_{z1} in einer auf der Gelenkachse A1-A1 senkrechten Ebene drehbar. Der Knickwinkel α_{01} ist die einzige Variable, von welcher r_{z1} abhängt (seine Länge und Bewegungsebene sind ja bekannt). Das zweite Zeigefingergelenk GZ2 kann somit durch einen Vektor $r_{z2} = r_{z0} + r_{z1}(\alpha_{01})$ angegeben werden. Die weiteren Gelenke bis zur Fingerspitze r_{zs} ergeben sich dann zu

$$r_{zs} = r_{z0} + r_{z1}(\alpha_{01}) + r_{z2}(\alpha_{12}) + r_{z3}(\alpha_{23});$$

damit ist ein Beispiel eines Umwandlungsalgorithmus von gemessenen Winkelwerten in cartesische Koordinaten aufgezeigt.

In dem gewählten Orientierungskonzept "Ortho-

14

nalsystem" wird die Orientierung aus den Kosinus des Richtungspfeiles R^*z der Fingerspitzenachse gebildet

$$(R^*z = r_{zs} - r_{zg3}(\alpha_{23}) / |r_{zs} - r_{zg3}(\alpha_{23})|).$$

Fig. 3 mit der zugehörigen Beschreibung zeigt ein erstes Ausführungsbeispiel von Anspruch 18. Das dort angewandte Verfahren des nutierenden Feldes in Kombination mit einer Ultraschallabstandsmessung erlaubt die Bestimmung von Position und Orientierung eines Sensorkoordinatensystemes.

Nachfolgend wird ein in der Darstellung fast gleiches Ausführungsbeispiel beschrieben welches auf dem Prinzip des US-Patentes 4,054,881 (Remote object position locator/Inv.Raab) basiert. Es wird hierbei nur der positionsbestimmende Aspekt betrachtet welcher von 3 gegenseitig orthogonalen Leiterschleifen in Fig. 19 erzielt wird. Die drei Leiterschleifen 19.1, 19.2 und 19.3 werden kurz nacheinander mit Wechselstrom erregt (gemultiplext). Sie erzeugen damit ein elektromagnetisches Feld, dessen Leistungskomponenten, von den drei orthogonalen Empfangsschleifen 19.4, 19.5 und 19.6 an einem Körper 19.7 erfaßt werden können. Jede dieser Leistungskomponenten ist von den Ortskoordinaten bezüglich des von den Referenzschleifen 19.1, 19.2, 19.3 gebildeten Koordinatensystemes und von dessen Abstand abhängig. (s. US-Patent 4,054,881 Spalte 9). Somit ist die Position der Empfangsschleifen am Körper bestimmbar, wenn der Abstand R zwischen Referenzleiterschleifen und Empfangsschleifen noch mittels eines Ultraschallsenders 19.8 und eines Ultraschallempfängers 19.9 in bekannter Weise erfaßt wird.

(Das abgestrahlte Ultraschallsignal sendet gleichzeitig einen Funkimpuls 19.13 aus, der die Laufzeitmessung der Kommunikations-Recheneinheit 19.12 am Gürtel startet) Die Umrechnung der Feldmeßwerte in Geometriegrößen kann bereits am Körper 19.7 mit einem Mikrocontroller erfolgen oder die Meßdaten werden zur externen Kommunikations-Recheneinheit 19.11 zur Weiterverarbeitung geleitet. In Fig. 19 wird dabei Digitalfunk 19.10 verwendet und davon ausgegangen, daß sowohl die körperbefestigte Kommunikations-Recheneinheit 19.12 als auch die externe Kommunikations-Recheneinheit 19.11 jeweils über einen entsprechenden Sender/Empfänger verfügen.

Fig. 20 und 20a dienen der Illustration von Anspruch 19 bis 21. Die in Anspruch 21 beschriebene Positionserfassung einer Körperstelle erfolgt durch die Ermittlung der drei Abstände der am Körper 20.5 befestigten Empfangseinheit 20.6 von den drei Ultraschallmittlern 20.1, 20.2 und 20.3 welche in definierter räumlicher Beziehung zueinander stehen. Aus der Signallaufzeit der mit unterschiedlicher Kennung (Frequenz oder Code f_1 , f_2 , f_3) versehenen Ultraschallpulse werden diese Abstände gewonnen und mittels analytischer Geometrie in Positionsdaten der Empfangseinheit 20.6 — in Bezug zum Koordinatensystem x, y, z welches durch die Ultraschallmittler definiert ist — umgerechnet. Die Messung der Laufzeit der einzelnen Ultraschallpulse erfolgt in der Datenerfassung der Empfangseinheit 20.6. Die drei Ultraschallpulse werden im vorliegenden Beispiel gemeinsam gestartet, können aber auch nacheinander gemultiplext werden. Mit ihrem Start wird ein elektromagnetisches Triggersignal (Funkpuls, IR-Puls usw.) vom Emittor 20.4 abgestrahlt. Dieses elektromagnetische Triggersignal wird vom Detektor 20.10 in einem Millionstel der Schallaufzeit empfangen und startet die Schallaufzeitmessung in der Empfangseinheit 20.6.

DE 196 32 273 A1

15

(Fig. 20.a). Der Detektor 20.10 kann eine Fotodiode, eine Antenne usw. sein, je welche Art von elektromagnetischer Strahlung verwendet wird. Nach einiger Zeit trüden dann auch die Ultraschallsignale an den Ultraschallempfängern 20.7 (f3) 20.8 (f2) und 20.9 (f1) ein. Jedem Ultraschallempfänger ist ein Filter, eine Frequenzwahlung oder eine Dekodierung nachgeschaltet und la. mittels eines Mikrocontrollers realisiert. Auf diese Weise ermittelt ein bestimmter Ultraschallempfänger nur den Abstand eines bestimmten Ultraschallemit- 10
ters. Im Mikrocontroller kann dann auch die Position errechnet werden und als Digitalcode 20.13 einer externen Recheneinheit 20.11 übermittelt werden. Im Ausführungsbeispiel nach Fig. 20 wurde als Datenübertragung der Funkweg mit der Antenne 20.1.1 gewählt. Die Daten 15
können aber auch auf infrarotem oder Ultraschallweg übermittelt werden. Es können auch mehrere Empfänger der Art 20.6 am Körper angebracht werden, wenn es zweckdienlich ist; der externe Aufwand ist davon nicht betroffen. 20

Patentansprüche

1. Ein Verfahren zur Erfassung, Transformation und Transport von mindestens einer Geometrie- 25
größe oder einem ihr zugehörigen Signal von mindestens einer Stelle eines Körpers, mittels einer beliebigen Anzahl von am Körper befestigten intelligenten Geometriesensoriksystemen dadurch gekennzeichnet, 30
 - a) daß jedes der intelligenten Geometriesensoriksysteme in der Lage ist mindestens eine Geometriegröße zu erfassen, umzuwandeln, weiterzugeben oder mindestens einen ihr zugehörigen Wert bezüglich eines durch Ausführung und Anordnung des intelligenten Geometriesensoriksystemes definierten Koordinatensystemes anzugeben 35
 - b) daß jedes der intelligenten Geometriesensoriksysteme so ausgeführt ist, daß die charakteristischen Geometrie Größen (Koordinatenursprung und Orientierung) des von ihm gebildeten Koordinatensystemes bezüglich eines weiteren intelligenten Geometriesensoriksystemes erfaßt werden können 40
 - c) daß jedes der intelligenten Geometriesensoriksysteme die ihm zugehörigen Geometrie- 45
größenwerte (welche auch Ursprungsposition und Orientierung von Koordinatensystemen von ihm untergeordneten intelligenten Geometriesensoriksystemen sein können) einem anderen intelligenten Geometriesensoriksystem übermitteln kann, welches dann die erhaltenen Geometrie Größenwerte auf sein eigenes Koordinatensystem transformieren kann, und somit mindestens ein Geometrie Größenwert 50
jeder ausgewählten Körperstelle auf ein gewünschtes Körperkoordinatensystem bezogen werden kann
 - d) daß jedes intelligente Geometriesensoriksystem seine Geometrie Größenwerte einer externen Datenverarbeitung weitergeben kann, und somit die Geometrie Größenwerte von gewünschten Körperstellen bezüglich jedes gewählten Körperkoordinatensystemes in 55
der externen Datenverarbeitung vorliegen. 60
2. Verfahren zur Bestimmung mindestens einer Geometriegröße oder einem ihr zugehörigen Si- 65

16

gnal von mindestens einer Stelle eines Körpers bezüglich eines körperexternen Koordinatensystemes, dadurch gekennzeichnet, daß mindestens eine Geometriegröße des Koordinatensystemes eines am Körper befestigten intelligenten Geometriesensoriksystemes (entsprechend Anspruch 1) relativ zum Koordinatensystem eines externen intelligenten Geometriesensoriksystemes erfaßt wird und diesem, von dem am Körper befestigten intelligenten Geometriesensoriksystem die Geometrie Größenwerte von beliebig, ausgewählten, seinem Koordinatensystem zugeordneten Geometrie Größen oder Unterkoordinatensystemen übermittelt werden, und somit das externe intelligente Geometriesensoriksystem beliebige körperbezogene Geometrie Größen (welche auch die Position und Orientierung von Koordinatensystemen anderer intelligenter Geometriesensoriksysteme sein können) auf sein (externes) Koordinatensystem mittels Koordinatentransformation umrechnen kann.

3. Ein Verfahren zur Erfassung mindestens einer Geometriegröße oder einem ihr zugehörigen Signal von mindestens einer Stelle eines Körpers, dadurch gekennzeichnet, daß an dem Körper mindestens ein Feld- oder Strahlungserzeuger und mindestens ein Feld- oder Strahlungsdetektor angebracht ist, und das vom Feld- oder Strahlungsdetektor gelieferte Signal einer geometrischen Größe seines Ortes oder/und seiner Orientierung in Bezug zum Feld- oder Strahlungserzeuger zugeordnet werden kann, wobei die Zuordnung mittels einer optional am Körper angebrachten Datenverarbeitung erfolgen kann.

4. Ein Verfahren zur Erfassung des Abstandes oder eines abstandsabhängigen Signales mindestens zweier Stellen eines Körpers, dadurch gekennzeichnet, daß mindestens ein Signalemitter (Sender) und mindestens ein Signalempfänger am Körper angebracht sind, und die Laufzeit des Signales dem Abstand des Signalempfängers oder des Reflexionsortes vom Signalemitter (Sender) zugeordnet werden kann wobei die Zuordnung mittels einer optional am Körper angebrachten Datenverarbeitung erfolgen kann.

5. Ein Verfahren zur Bestimmung der Position und Orientierung von Gelenkgliedern eines Körpers bezüglich eines frei gewählten Koordinatensystemes, dadurch gekennzeichnet, daß an jedem Gelenkglied und dem frei gewählten Koordinatensystem ein Mehrfachsensormessgrößen erfaßt welche den Winkelabweichungen vom Gravitationsfeld und einem extremen, künstlichen oder natürlichen, homogenen Magnetfeld, — und wenn nötig der Beschleunigung — zugeordnet sind, und aus der rechnerischen Verknüpfung

- seiner Gelenklagerposition und Orientierung bezüglich des frei gewählten Koordinatensystemes,
- der Orientierung des freigewählten Koordinatensystemes bezüglich des Gravitations-Magnetfeldkoordinatensystemes
- eines Relativvektors vom Befestigungsort des Mehrfachsensors zum Bewegungszentrum des Gelenkgliedes
- der Orientierungswinkel, welche der genannte Relativvektor mit den Koordinatenachsen des Mehrfachsensors einschließt und
- fallweise der Bewegungsmöglichkeiten des

DE 196 32 273 A1

17

Gelenkgliedes, mittels zugehöriger Datenverarbeitungsmittel die gewünschte Position und/oder Orientierung bezüglich es frei gewählten Koordinatensystemes bestimmt wird.

6. Ein Verfahren zur Erfassung von mindestens einer Geometriegröße oder einem ihr zugehörigen Signal von mindestens einer Stelle eines über Gelenke verfügenden Körpers, dadurch gekennzeichnet, daß aus mindestens einem die Gelenkknickung erfassenden Sensor und einem der Verfahren entsprechend Anspruch 3, 4 oder 5 sowie fallweise bedingt der Kenntnis von mindestens einer Gelenkgröße (Gelenklagerort, Bewegungsmöglichkeit, Relativvektor auf Gelenkglied) unter optionaler Verwendung einer Datenverarbeitung die gewünschte Geometriegröße gebildet wird.
7. Sensorik zur Erfassung von Meßgrößen, welche von der gegenseitigen räumlichen Beziehung von Orten auf einer Körperoberfläche abhängen, dadurch gekennzeichnet, daß auf der Körperoberfläche direkt oder indirekt (auf oder in einer Körperbedeckung) ein Fest- und ein Loslager angebracht und durch ein biegeelastisches, längenkonstantes Teil verbunden sind, durch welches geometrische Änderungen der Befestigungsstelle in eine Relativverschiebung zwischen dem biegeelastischen, längenkonstanten Teil und dem Loslager umgewandelt werden, und diese Relativverschiebung mit geeigneten Meßverfahren ermittelt wird.
8. Sensorik zur Erfassung von Meßgrößen, welche von der gegenseitigen räumlichen Beziehung von Orten auf einer Körperoberfläche abhängen, dadurch gekennzeichnet, daß auf der Körperoberfläche direkt oder indirekt (auf oder in einer Körperbedeckung) an mindestens 2 Befestigungsstellen ein sie verbindendes dehnbares Sensormittel angebracht ist, so daß geometrische Änderungen der Befestigungsstelle Dehnungsänderungen des Verbindungsteiles hervorrufen, welche sensorisch erfaßt werden können.
9. Sensorik zur Erfassung von Meßgrößen, welche von der gegenseitigen räumlichen Beziehung von Orten auf einer Körperoberfläche abhängen, dadurch gekennzeichnet, daß auf der Körperoberfläche direkt oder indirekt (auf oder in einer Körperbedeckung) mindestens ein feld- bzw. signalaussendendes Teil und ein feld- bzw. signalempfindliches Teil befestigt sind, so daß geometrische Änderungen der Befestigungsstelle eine Änderung des empfangenen Feldes bzw. Signales bewirken.
10. Sensorik zur Erfassung von Meßgrößen, welche von der gegenseitigen räumlichen Beziehung von Orten auf einer Körperoberfläche abhängen, dadurch gekennzeichnet, daß an den Orten direkt oder indirekt (auf oder in einer Körperbedeckung) ein hohles elastisches Verbindungsmittel befestigt ist, wodurch geometrische Änderungen der Befestigungsstelle eine Formänderung des Verbindungsmittels bewirken, welche mit geeigneten Sensormitteln erfaßt werden kann, und das hohle, elastische Verbindungsmittel auch als geschlossene unter Druck stehende Blase ausgeführt sein kann.
11. Sensorik zur Erfassung von Meßgrößen, welche von der Knickung eines Gelenkes abhängen, dadurch gekennzeichnet, daß über dem Gelenk direkt oder indirekt (auf oder in einer Körperbedeckung) zwei Lager zur Aufnahme eines biegeelastischen, längenkonstanten Verbindungsteiles angebracht

18

sind, so daß der Abstand des Verbindungsteiles zur Gelenk- bzw. Körperoberfläche konstruktiv bedingt der Gelenkknickung zugeordnet ist, und durch geeignete Sensormittel erfaßt wird, wobei von den beiden Lagern eines als Loslager ausgeführt sein kann.

12. Ein Verfahren zur Bestimmung von mindestens einer Geometriegröße einer Stelle eines Körpers in Bezug auf mindestens eine andere körpereigene Stelle, dadurch gekennzeichnet, daß die Erfassung der gewünschten Geometriegröße durch geeignete Kombination der Art und Anzahl von Einzelverfahren entsprechend den Ansprüchen 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11 erfolgt.
13. Ein Verfahren zur Bestimmung einer Geometriegröße von mindestens einer Stelle eines Körpers, bestehend aus mindestens einem körperfixierten Felderzeuger und mindestens einer körperfixierten Kombinationssensorik, dadurch gekennzeichnet, daß, die Kombinationssensorik neben den felddetektierenden Mitteln fallweise zusätzlich mit Sensor- und Datenverarbeitungsmitteln zur Erfassung von wenigstens einer dem Gravitationsfeld, oder einem (natürlichen oder künstlichen) externen Magnetfeld zugeordneten Meßgröße versehen ist und die Bestimmung der gewünschten Geometriegröße durch geeignete Kombination der genannten zusätzlichen Meßgrößen mit mindestens einer körperbezogenen Feldgröße oder durch zusätzliche Kombination mit mindestens einer geeigneten Gelenkgröße oder nur durch Kombination von mindestens einer körperbezogenen Feldgröße mit mindestens einer Gelenkgröße erfolgt.
14. Ein Verfahren zur Bestimmung einer Geometriegröße von mindestens einer Stelle eines Körpers, bestehend aus mindestens einem körperfixierten Signalemitter und mindestens einer körperfixierten Kombinationssensorik, dadurch gekennzeichnet, daß, die Kombinationssensorik neben signalempfangenden und abstandsdetektierenden Mitteln fallweise zusätzlich mit Sensor- und Datenverarbeitungsmitteln zur Erfassung von wenigstens einer dem Gravitationsfeld, oder einem (natürlichen oder künstlichen) externen Magnetfeld zugeordneten Meßgröße versehen ist und die Bestimmung der gewünschten Geometriegröße durch geeignete Kombination der genannten zusätzlichen Meßgrößen mit mindestens einer senderbezogenen Abstandsgröße oder durch zusätzliche Kombination mit mindestens einer geeigneten Gelenkgröße oder nur durch Kombination von mindestens einer senderbezogenen Abstandsgröße mit mindestens einer Gelenkgröße erfolgt.
15. Ein Verfahren zur Bestimmung der Geometriegröße von mindestens einer Stelle eines Körpers, nach einem der Ansprüche 5, 6 oder 12, 13 oder 14, dadurch gekennzeichnet, daß in räumlich definierter Position zum gravitationsempfindlichen Teil eines Mehrfachsensors (entsprechend Anspruch 5) oder eines Kombinationssensors (entsprechend einem der Ansprüche 5, 6, 12, 13, 14) ein Beschleunigungssensor für mindestens eine Komponente angebracht ist, durch dessen Meßwerte und einen geeigneten Algorithmus eine Korrektur der durch Beschleunigung verfälschten Meßwerte des gravitationsempfindlichen Teiles des Mehrfach- oder eines Kombinationssensors ausgeführt wird.
16. Ein Verfahren zur Umwandlung von Geome-

DE 196 32 273 A1

19

trießgrößenwerten in Koordinatenwerte, dadurch gekennzeichnet, daß Geometrießgrößenwerte welche z. B. entsprechend den in den Ansprüchen 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 beschriebenen Verfahren ermittelt wurden, durch einen — in einer Datenverarbeitung gespeicherten — Umwandlungsalgorithmus auf Koordinatenwerte bezüglich eines definierten Körperortes (Koordinatenursprung) und wenn nötig bezüglich eines Orientierungskonzeptes umgerechnet werden, wobei der Umwandlungsalgorithmus den geometrischen Zusammenhang enthält, welcher zwischen erfaßten Geometrießgrößenwerten, einer ihnen zugeordneten Körperstelle und dem definierten Koordinatenursprung und dem Orientierungskonzept besteht.

17. Ein intelligentes Geometriesensoriksystem, dadurch gekennzeichnet,

a) daß es mittels eines der in den Ansprüchen 3, 4, 5, 6, 12, 13, 14, 15 beschriebenen Verfahren in der Lage ist Geometrießgrößen oder ihnen zugehörige Signale zu erfassen und umzuwandeln bzw. umzurechnen

b) daß es mittels dem in Anspruch 16 beschriebenen Verfahren in der Lage ist ein Koordinatensystem auszubilden

c) daß es über die Möglichkeit verfügt mittels vorhandener oder zusätzlich anzubringender sensorischer Mittel mindestens eine jener Geometrießgrößen zu erfassen, welche die räumliche Situation seines Koordinatensystemes bezüglich eines weiteren Koordinatensystemes — welches einem anderen intelligenten Geometriesensoriksystem angehört — zu definieren

d) daß es mit anderen intelligenten Geometriesensoriksystemen Daten austauschen kann.

18. Ein Verfahren zur Bestimmung der Position einer Körperstelle in Bezug auf ein körperexternes Koordinatensystem, dadurch gekennzeichnet, daß

a) körperextern ein rotierendes magnetisches Gleich- oder ein nacheinander in drei Richtungen strahlendes elektromagnetisches Wechsel- oder Strahlungsfeld erzeugt wird,

b) mittels an der gewählten Körperstelle angebrachter Felddetektionsmittel ein Richtungsvektor zum Ursprung des zur externen Feldquelle gehörenden Koordinatensystemes bestimmbar ist

c) der Abstand zum externen Koordinatenursprung aus der Signallaufzeit von mindestens einem externen Ultraschallsender zu einem fest mit dem körperbefestigten Felddetektionsmittel verbundenen Ultraschallempfänger bestimmt wird.

19. Ein Verfahren zur Erfassung des Abstandes oder einem zugeordneten Wert zwischen mindestens einer Stelle eines Körpers und mindestens einer Stelle außerhalb des Körpers, dadurch gekennzeichnet,

a) daß außerhalb des Körpers ein kombinierter Schall- und elektromagnetische Signale (auch Licht z. B. IR) emittierender Sender aufgestellt ist und an den zu erfassenden Körperstellen Schallsignalempfänger angebracht sind, sowie an beliebigen Körperstellen mindestens ein Empfänger für elektromagnetische Signale angebracht ist

b) daß vom körperexternen Kombinations-

20

emitter immer ein Paar aus Schall- und elektromagnetischen Signalen ausgestrahlt wird wobei das elektromagnetische Signale aufgrund der wesentlich kürzeren Laufzeit als reines Triggersignal für die Laufzeitmessung des Schallsignals verwendet wird

c) daß aus der Laufzeit des Schallsignales mit am Körper angebrachten Datenverarbeitungsmitteln der Abstand zwischen der gewünschten Körperstelle und dem externen Kombinationsemitter ermittelt wird.

d) Die Abstandswerte einer externen Datenverarbeitung übermittelt werden können.

20. Ein Verfahren zur Erfassung des Abstandes oder einem zugeordneten Wert zwischen mindestens einer Stelle eines Körpers und mindestens einer Stelle außerhalb des Körpers, dadurch gekennzeichnet, daß, das Verfahren wie in Anspruch 19 funktioniert, jedoch im Gegensatz dazu der Kombinationsemitter am Körper angebracht ist und die Empfänger für Schall und elektromagnetische Signale außerhalb des Körpers sind.

21. Ein Verfahren zur Bestimmung von Koordinatenpositionen von Körperstellen bezüglich eines körperexternen Koordinatensystemes, dadurch gekennzeichnet,

a) daß sich außerhalb des Körpers drei Ultraschallemitter in definierter räumlicher Beziehung zueinander befinden, von denen jeder Signale mit einem eigenen Code oder einer eigenen Frequenz in Pulsen abstrahlt

b) daß ein Emitter für elektromagnetische Strahlung gemeinsam mit dem Ultraschallpulsen gestartet wird und das von ihm abgestrahlte Signal als Trigger für die Laufzeitmessung dient

c) daß sich an der gewünschten Körperstelle eine Empfangseinheit befindet, welche aus mindestens einem Ultraschallempfänger und einem Empfänger für elektromagnetische Strahlung besteht

d) daß jeder der körperbefestigten Ultraschallempfänger mit Decodierungs- oder Filtermitteln versehen ist, welche es erlauben, die eintreffenden Schallsignale zu unterscheiden

e) daß mittels einer an die Empfangereinheit angeschlossenen Datenverarbeitung die Koordinaten der Empfangereinheit bezüglich des durch die externen Ultraschallemitter definierten Koordinatensystemes errechnet werden

f) daß sowohl die Abstände als auch Position der Körperstelle einer externen Datenverarbeitung übermittelt werden kann.

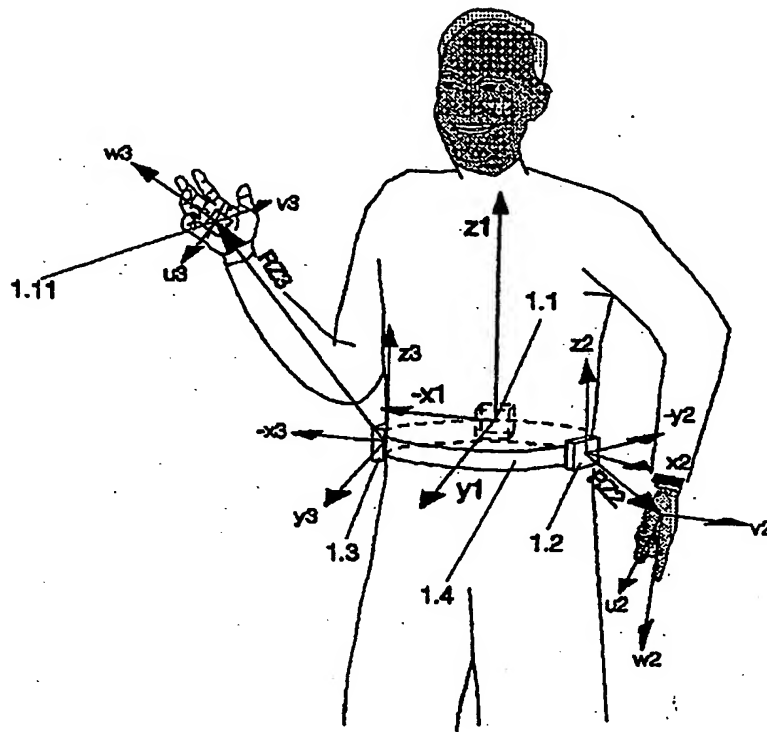
Hierzu 14 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -

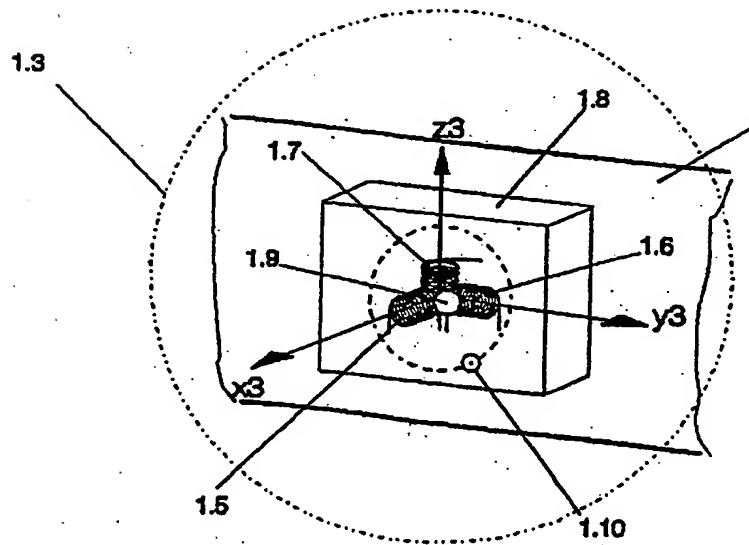
ZEICHNUNGEN SEITE 1

Nummer:
Int. Cl.º:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



Figur 1



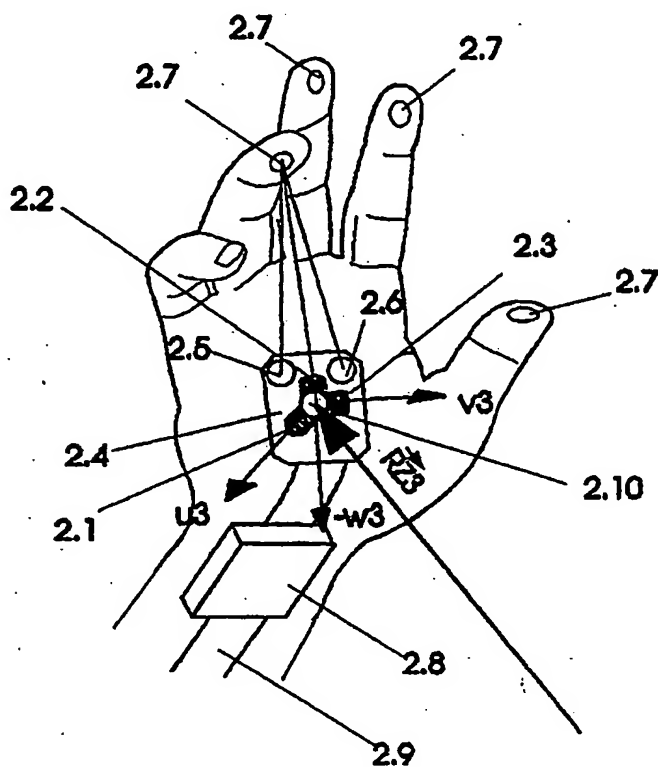
Figur 1a

ZEICHNUNGEN SEITE 2

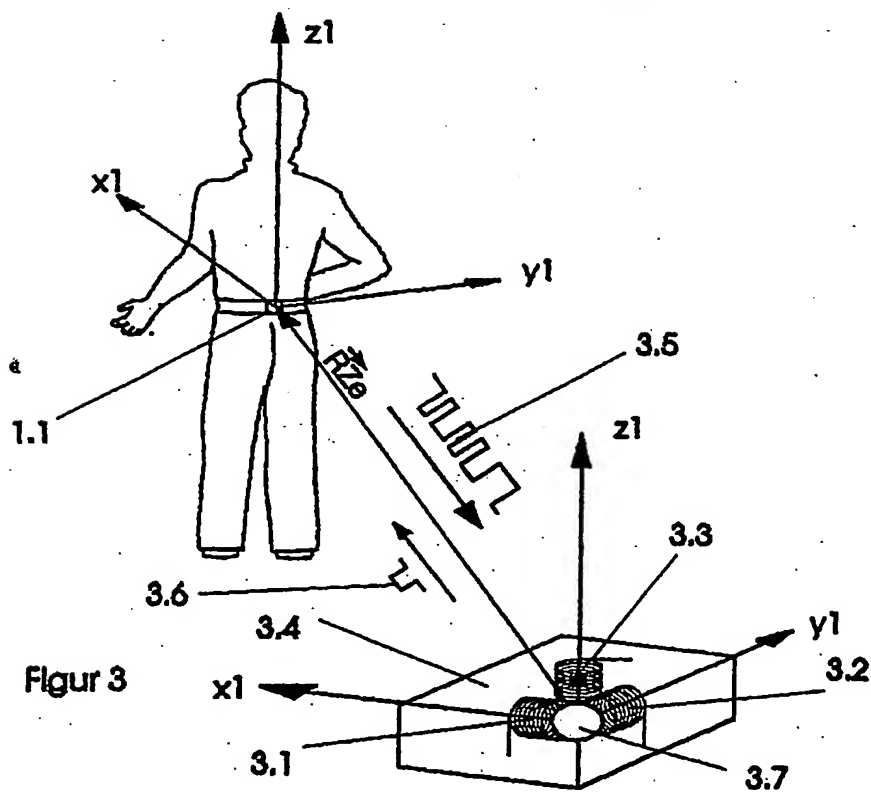
Nummer:
Int. Cl.⁸:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998

Figur 2



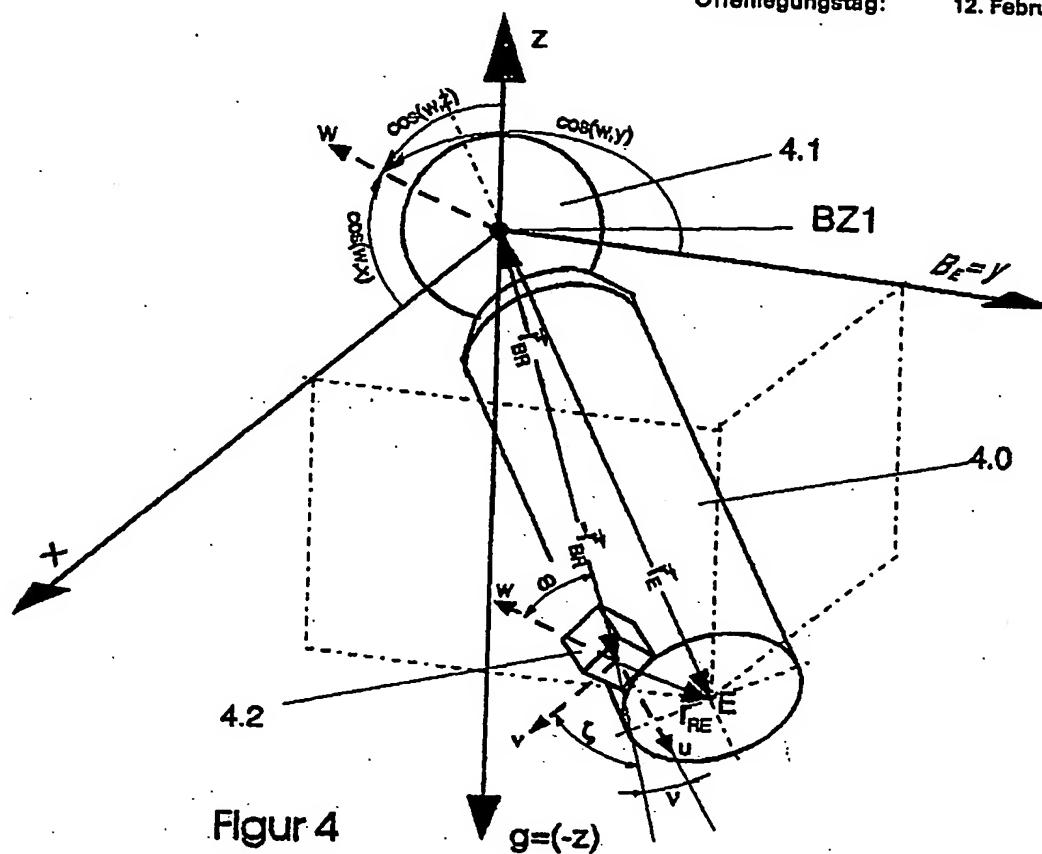
Figur 3



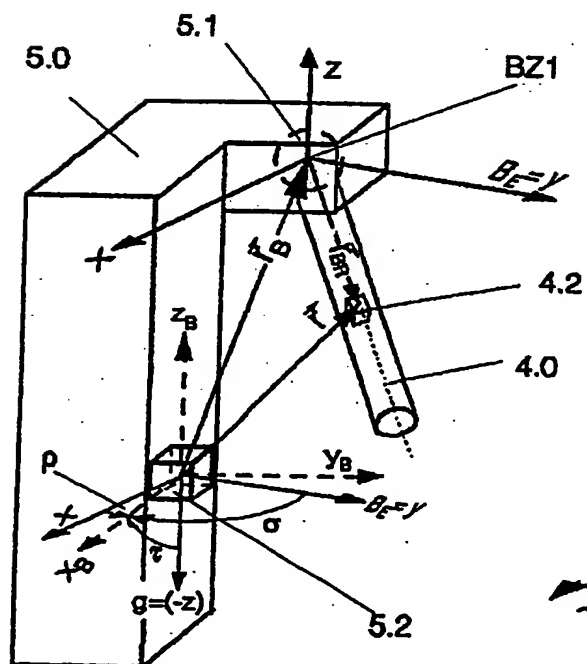
ZEICHNUNGEN SEITE 3

Nummer:
Int. Cl.º:
Offenlegungstag:

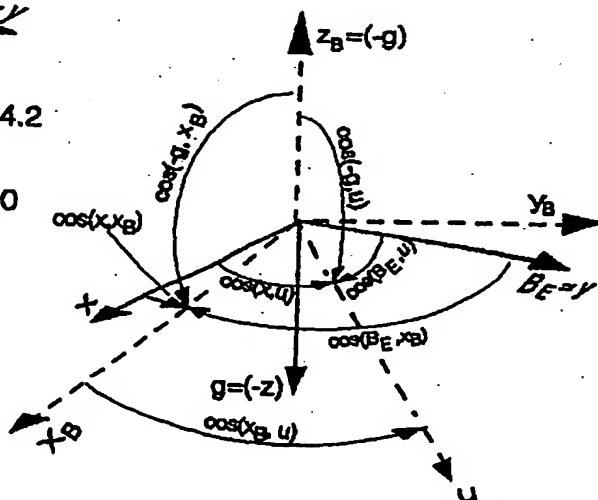
DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1898



Figur 4



Figur 5

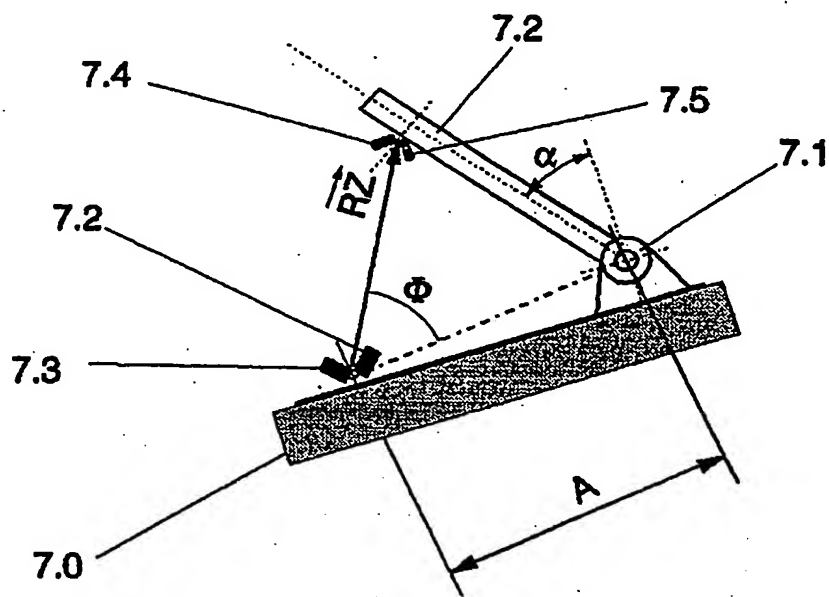


Figur 5a

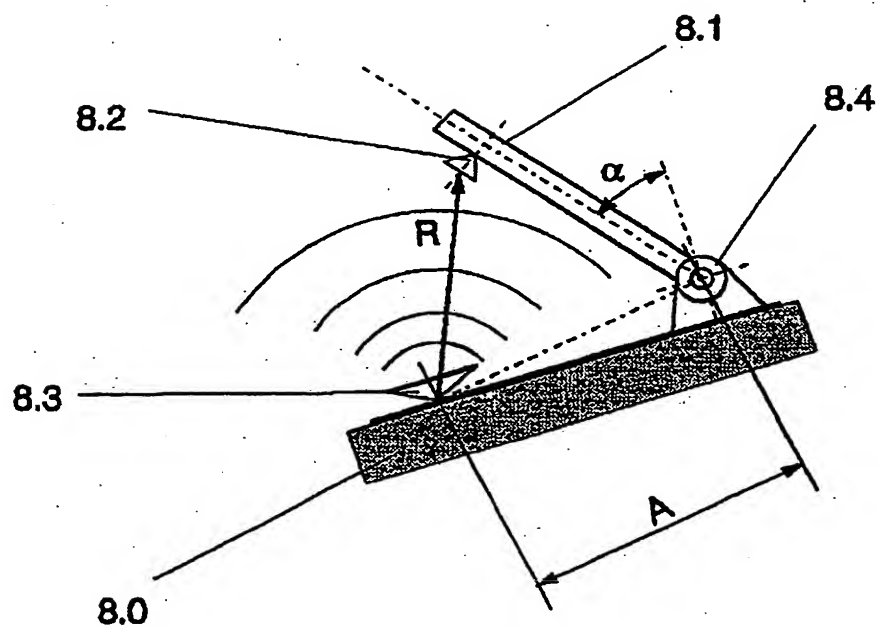
ZEICHNUNGEN SEITE 5

Nummer:
Int. Cl.®:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



Figur 7

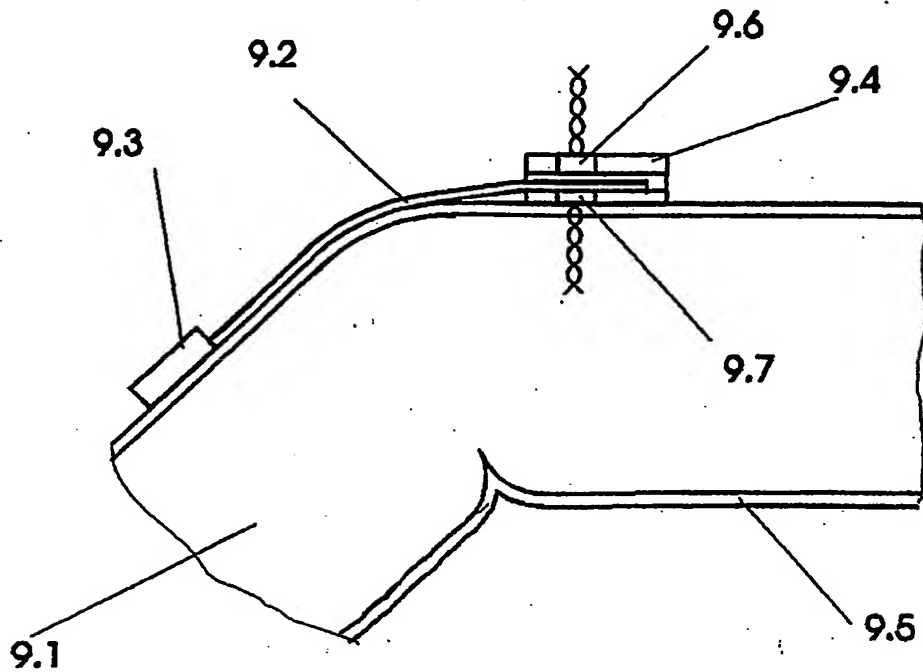


Figur 8

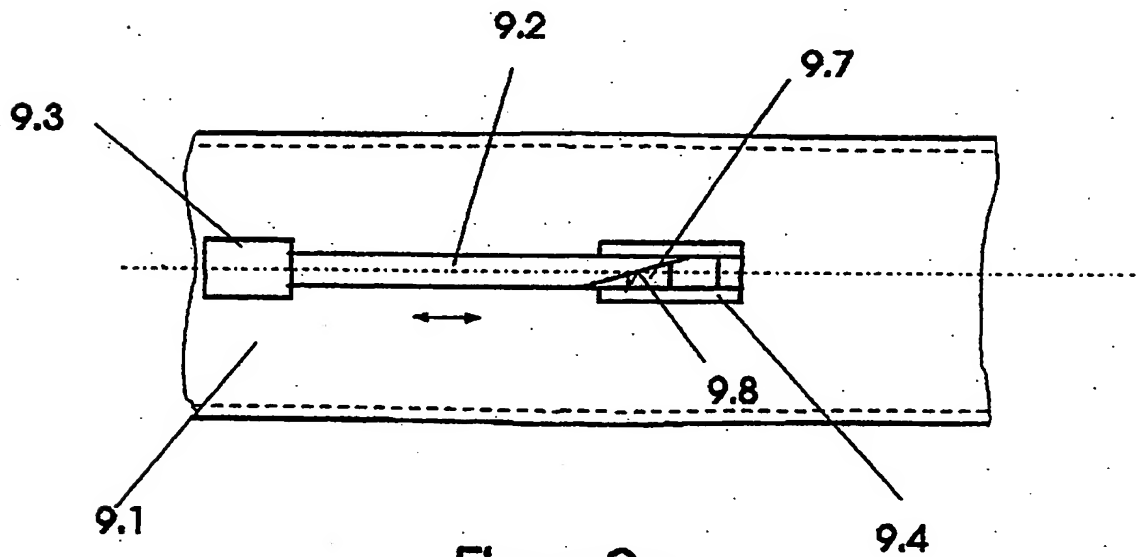
ZEICHNUNGEN SEITE 6

Nummer:
Int. Cl. 6:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



Figur 9

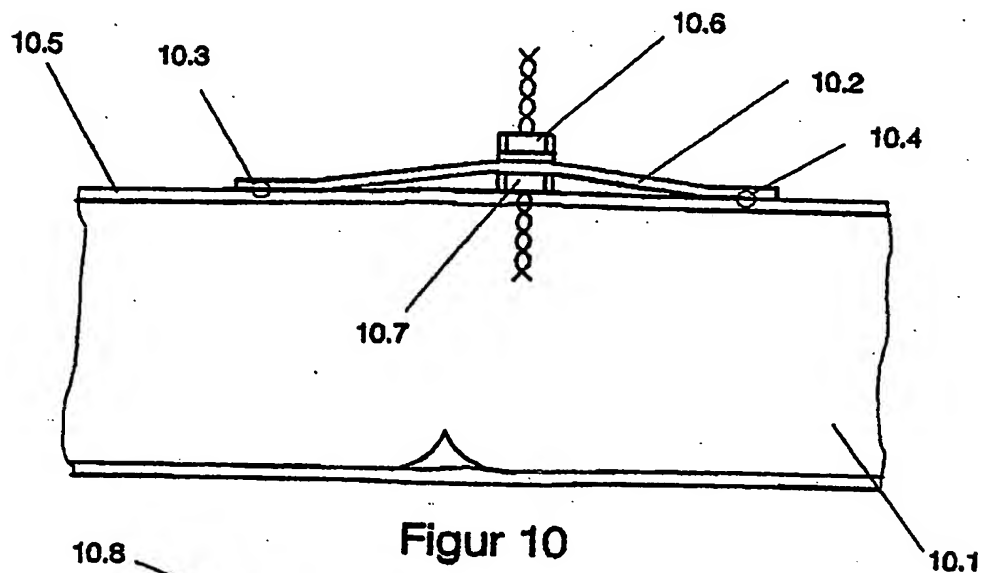


Figur 9a

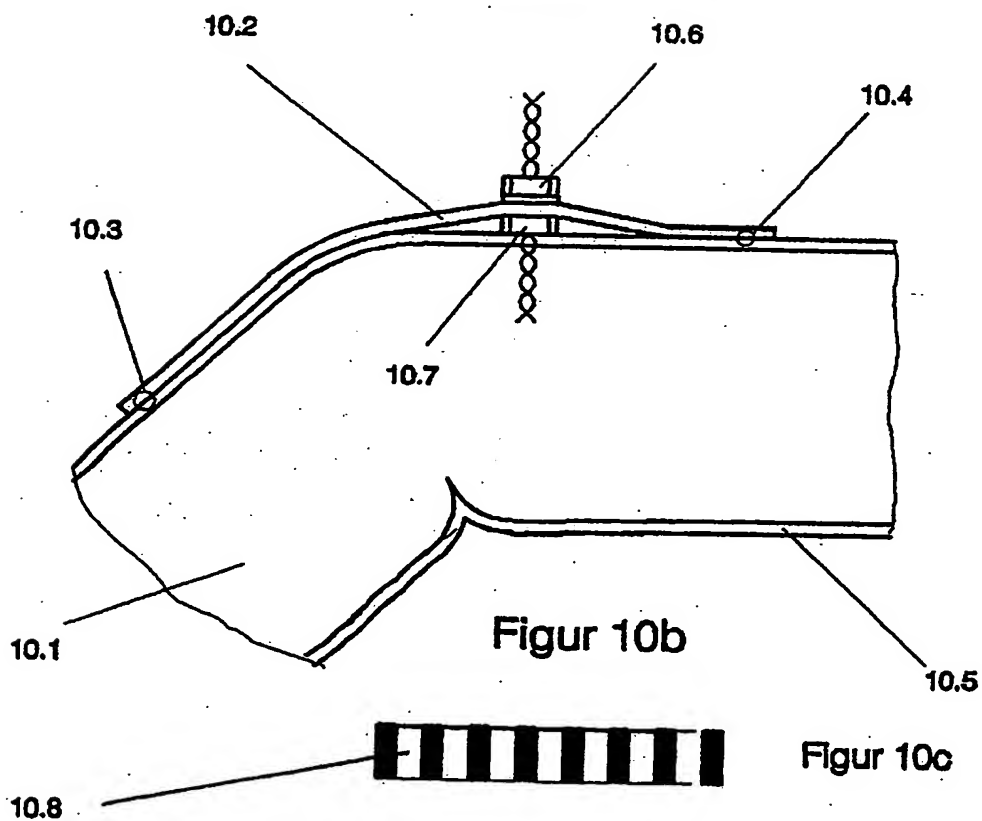
ZEICHNUNGEN SEITE 7

Nummer:
Int. Cl. 6:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



Figur 10a

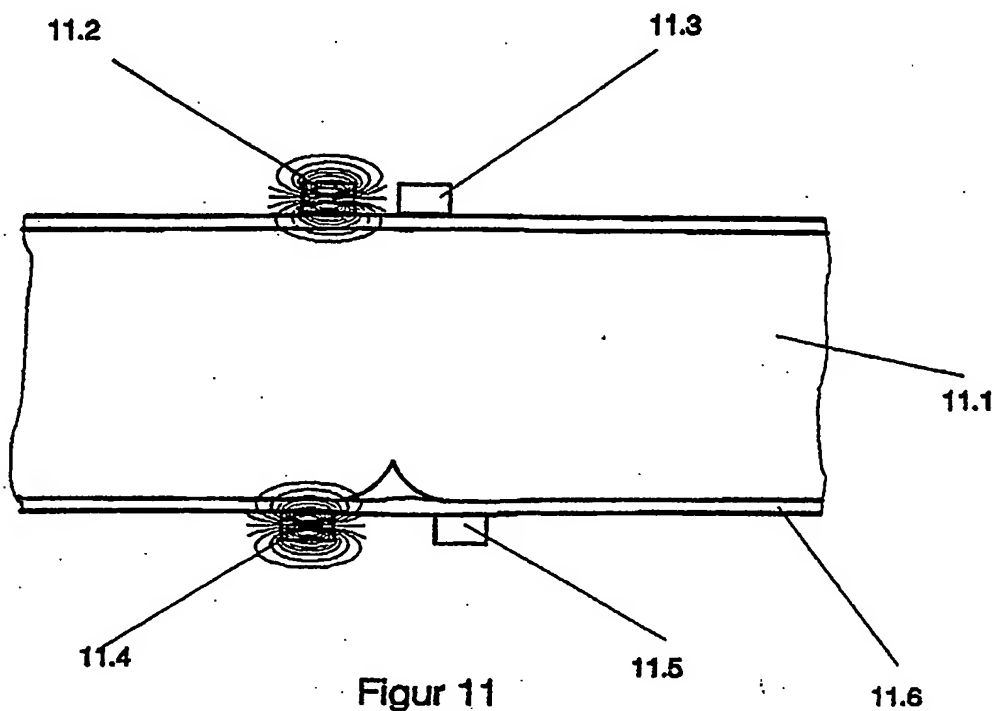


Figur 10c

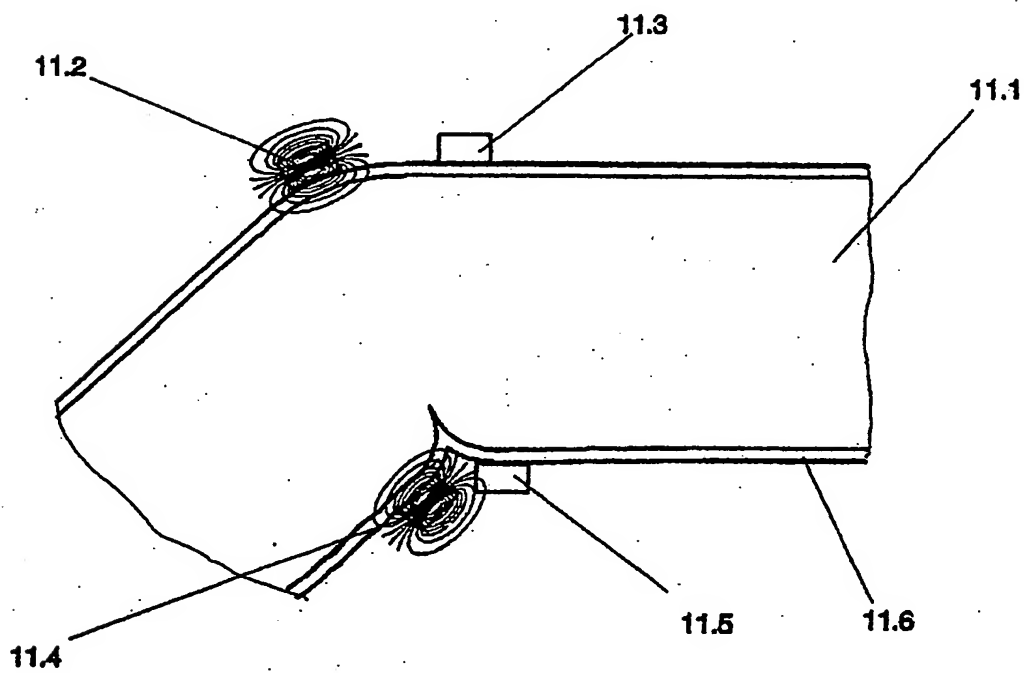
ZEICHNUNGEN SEITE 8

Nummer:
Int. Cl.⁶:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



Figur 11

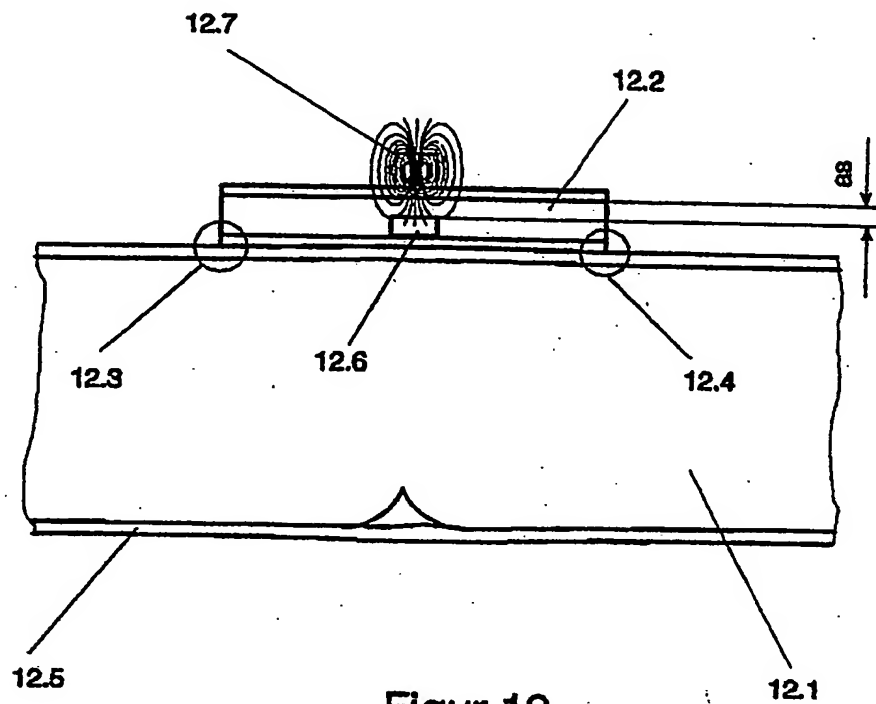


Figur 11a

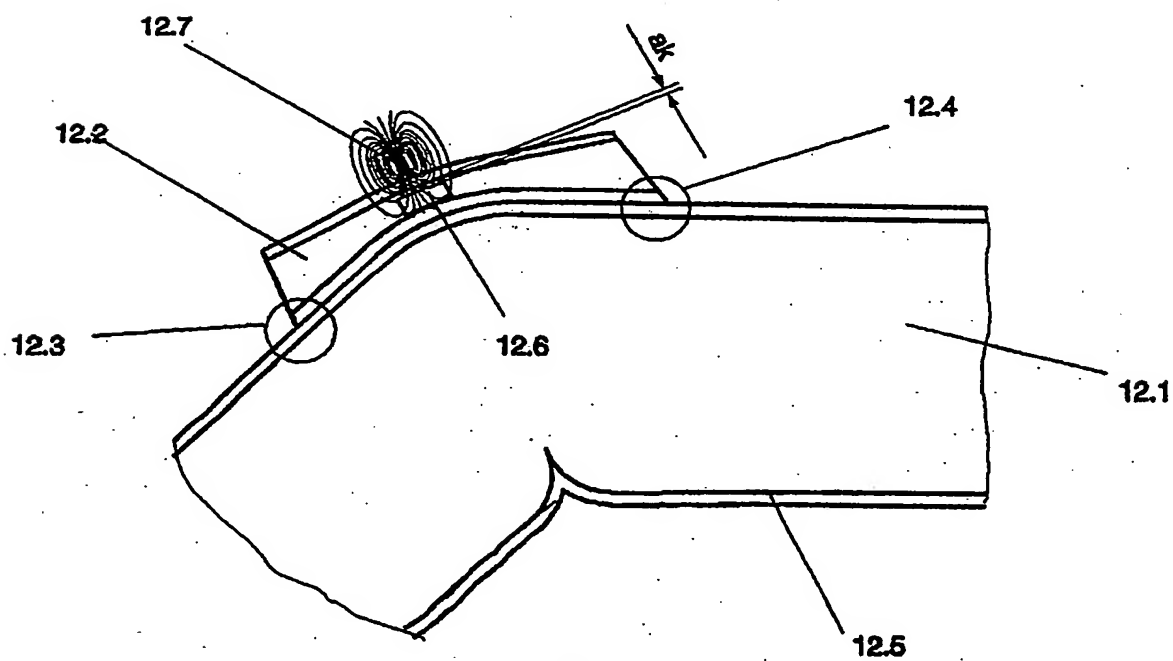
ZEICHNUNGEN SEITE 9

Nummer:
Int. Cl.º:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



Figur 12

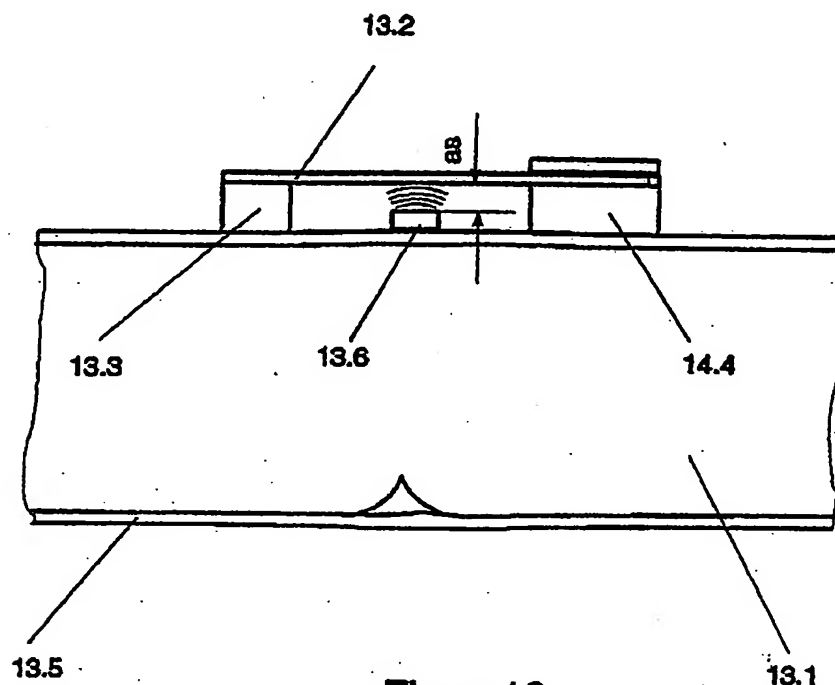


Figur 12a

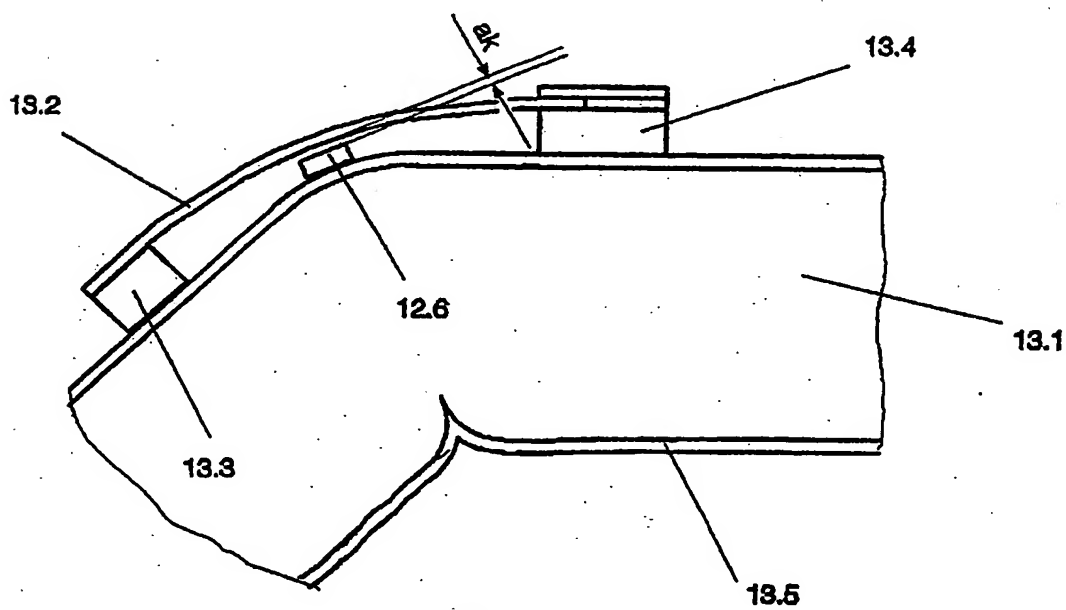
ZEICHNUNGEN SEITE 10

Nummer:
Int. Cl.⁸:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



Figur 13

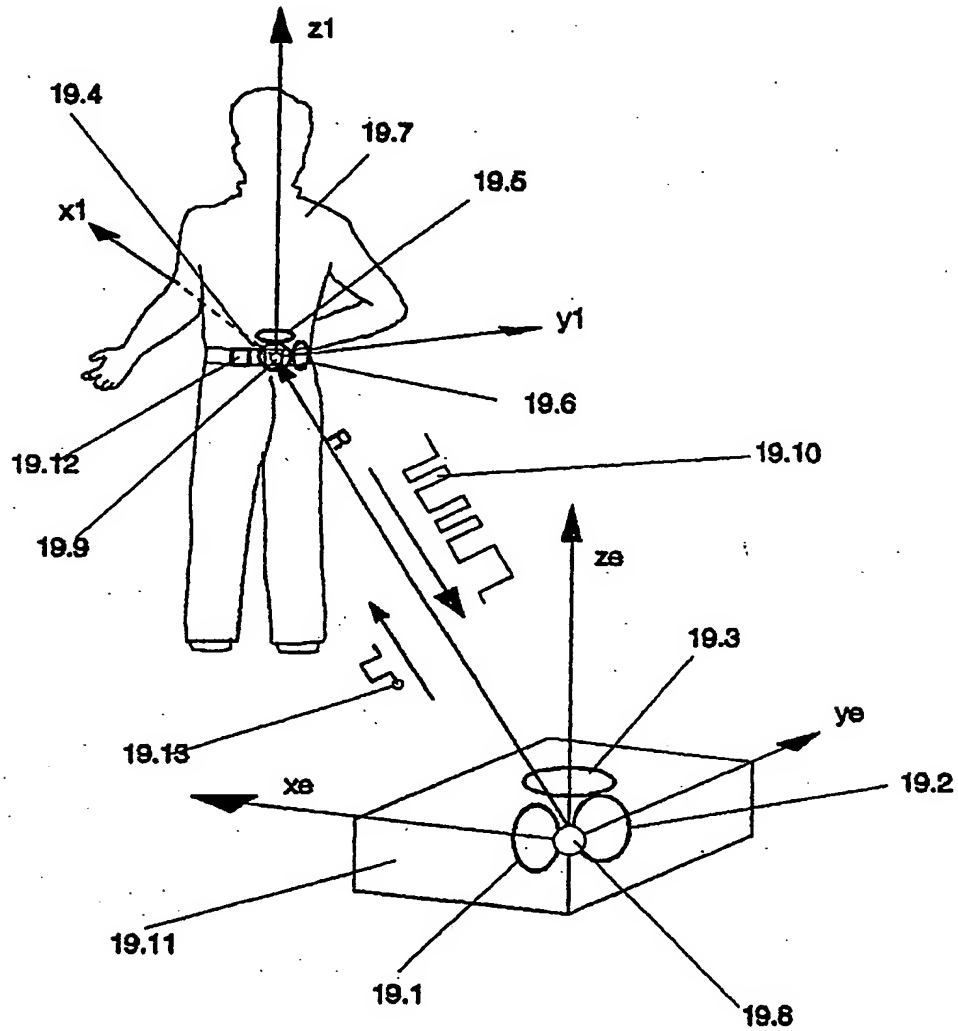


Figur 13a

ZEICHNUNGEN SEITE 13

Nummer:
Int. Cl.⁸:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998

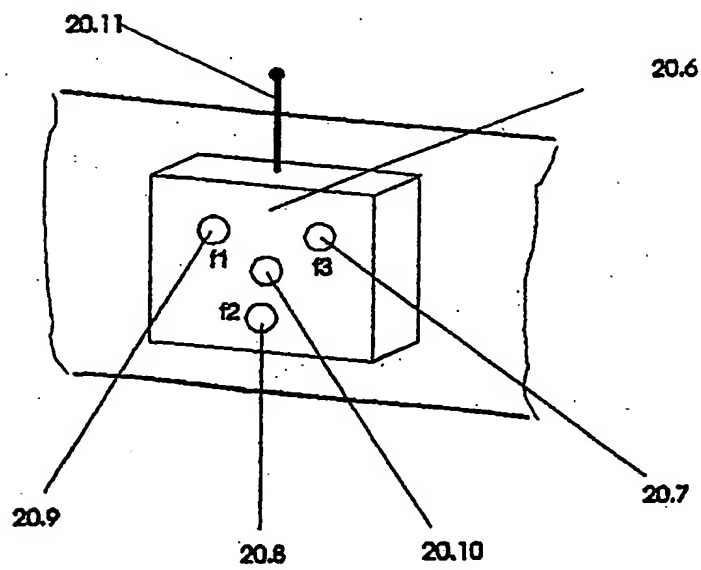
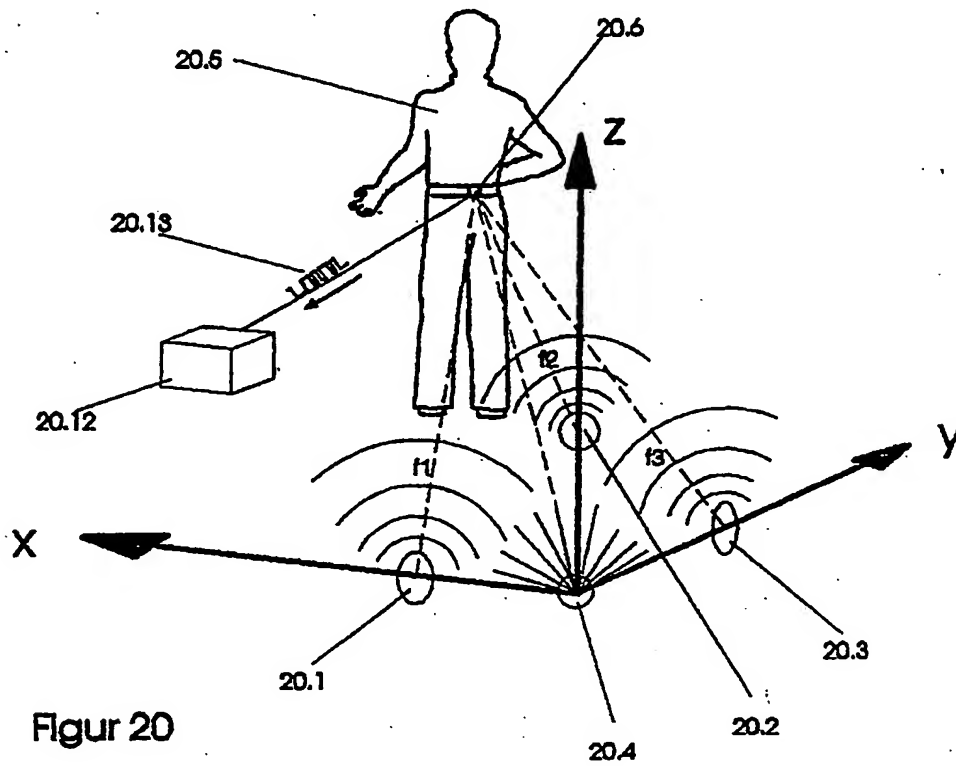


Figur 19

ZEICHNUNGEN SEITE 14

Nummer:
Int. Cl.⁸:
Offenlegungstag:

DE 196 32 273 A1
G 01 D 21/02
12. Februar 1998



**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ BLACK BORDERS
- ☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- ☒ FADED TEXT OR DRAWING
- ☒ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
- ☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
- ☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
- ☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
- ☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
- ☒ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
- ☐ OTHER: _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.